

GARMIN[®]

FORCE[®] CURRENT

Panduan

© 2025 Garmin Ltd. atau subsidiarinya

Semua hak dilindungi undang-undang. Berdasarkan undang-undang hak cipta, manual ini tidak boleh disalin, baik sebagian atau keseluruhan, tanpa pemberitahuan secara tertulis pada Garmin. Garmin berhak untuk mengubah atau memperbaiki produknya dan membuat perubahan isi di dalam manual ini tanpa kewajiban memberitahukan terlebih dahulu pada orang atau organisasi atas perubahan atau perbaikan yang dibuat. Lihat www.garmin.com untuk informasi pembaruan terkini dan tambahan sehubungan penggunaan produk ini.

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain®, dan Force® adalah merek dagang milik Garmin Ltd. atau anak perusahaannya yang terdaftar di AS dan di negara lainnya. Merek dagang ini tidak boleh digunakan tanpa izin tertulis dari Garmin.

Wi-Fi® adalah merek terdaftar milik Wi-Fi Alliance Corporation.

Daftar Isi

Informasi Penting.....	1
Memulai.....	2
Memasang Motor pada Dudukan.....	3
Menyesuaikan Kedalaman Trolling Motor.....	4
Memeriksa Jarak Celah Propeler.....	4
Menghubungkan ke Daya.....	5
Menyimpan Motor.....	6
Menggunakan Motor.....	6
Melepaskan Motor dari Dudukan.....	7
Pengoperasian.....	8
Indikator Status.....	9
Mengganti Propeler.....	11
Remote Kontrol.....	12
Layar Remote Kontrol.....	14
Bernavigasi pada Menu.....	15
Menghidupkan dan Mematikan Propeler.....	15
Menyesuaikan Kecepatan Motor.....	15
Mengoperasikan Propeler Ketika Terpasang Sebagian.....	16
Mengemudikan Motor Trolling secara Manual.....	16
Kontrol Gerakan.....	16
Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi.....	16
Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan.....	17
Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan.....	17
Memasang Baterai di Remote Kontrol.....	17
Memasang Tali Gantungan.....	17
Mengalibrasi Remote Kontrol.....	18
Menghubungkan Remote Kontrol.....	18
Menghubungkan Remote Kontrol Tambahan.....	18
Pilot Otomatis.....	19
Mengalibrasi Kompas Trolling Motor..	19
Memperoleh Sinyal GPS.....	20
Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis.....	20
Mempertahankan Kecepatan Anda....	20
Mempertahankan Posisi Anda.....	20
Mempertahankan Haluan Anda.....	21
Mengubah Karakteristik Heading Hold.....	21
Bernavigasi.....	21
Menjeda dan Melanjutkan Navigasi.....	22
Menghentikan Navigasi.....	22
Pendorong Mundur.....	22
Peralihan Antara Mode Maju dan Mundur.....	22
Titik acuan.....	22
Membuat Titik Acuan.....	22
Melakukan Navigasi ke Titik Acuan....	23
Melihat Detail Titik Acuan.....	23
Mengedit Nama Titik Acuan.....	23
Menghapus Titik Acuan.....	23
Rute.....	23
Bernavigasi pada sebuah Rute.....	24
Melihat Detail Rute.....	24
Mengedit Nama Rute.....	24
Menghapus Rute.....	24
Trek.....	24
Menyimpan Trek Aktif.....	25
Menghapus Trek Aktif.....	25
Menavigasi ke Awal Trek Aktif.....	25
Bernavigasi pada Trek Tersimpan.....	25
Melihat Detail Trek Tersimpan.....	25
Mengedit Nama Trek Tersimpan.....	25
Menghapus Trek Tersimpan.....	26
Pengaturan.....	26
Pengaturan Trolling Motor	26
Pengaturan Jaringan Nirkabel.....	27
Pengaturan Manajemen Baterai.....	27
Pengaturan Remote Kontrol.....	27
Pengaturan Lampu Latar.....	27
Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain.....	27

Menghubungkan ke Chartplotter.... 28

Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin..... 28

Pembaruan Perangkat Lunak..... 28

Memperbarui Perangkat Lunak dengan
Aplikasi ActiveCaptain..... 29

Tag MOB..... 30

Memasang Band atau Kait Carabiner.. 31
Menyalakan dan Mematikan Tag
MOB..... 31
Menghubungkan Tag MOB dengan
Trolling Motor Force Current..... 31
Menonaktifkan Tag MOB..... 32
Mengganti Baterai Tag MOB..... 32

Pedal Kaki Power Steer..... 33

Memasang Pedal pada Rel..... 33
Mengemudi dengan Pedal Kaki..... 34
 Menukar Respons Kemudi..... 35
Menggunakan Tuas Pedal Kaki..... 35
 Mengubah Fungsi Tuas Pedal
 Kaki..... 35
Menghubungkan Pedal Kaki..... 35
Memasang Baterai di Pedal Kaki..... 36
LED Status..... 36

Kebutuhan dan Jadwal

Pemeliharaan..... 37

Mengganti Tali Penarik..... 38
 Memasang Handel Tali..... 38
 Memeriksa Anode Galvanis..... 39

Spesifikasi..... 40

Trolling Motor..... 40
Dimensi..... 41
Informasi Thrust Motor dan Tarikan
Arus..... 42
Spesifikasi Kontrol..... 44
Spesifikasi..... 45
Power Steer Pedal Kaki..... 45
 Dimensi..... 46
Layanan dan Antarmuka Jaringan..... 47

Informasi Penting

⚠ PERINGATAN

Lihat panduan *Informasi Penting Produk dan Keamanan* dalam kotak produk untuk peringatan produk dan informasi penting lainnya.

Anda harus melepaskan motor trolling dari kayak sebelum mengangkut kayak. Membawa kayak dengan motor trolling di dudukan bisa menimbulkan kecelakaan yang menyebabkan cedera serius pada orang dan kerusakan pada properti.

Jangan mengoperasikan motor saat propeler keluar dari air. Menyentuh propeler yang berputar bisa menyebabkan cedera parah.

Jangan gunakan motor di area tempat Anda atau orang lain di dalam air dapat menyentuh propeler yang berputar karena bisa menyebabkan cedera parah.

Berhati-hatilah saat mengoperasikan motor trolling di dekat bahaya dalam air, seperti pohon, batu dangkal, dok, tiang, dan perahu lainnya.

Selalu putuskan koneksi motor dari baterai sebelum menangani atau bekerja pada propeler, motor penggerak propeler, koneksi listrik, atau penutup elektronik untuk menghindari cedera serius atau membahayakan keselamatan.

Selalu bawa dayung di kayak Anda untuk menghindari kemungkinan terdampar di air jika terjadi gangguan daya yang tak terduga atau masalah lain yang dapat mencegah penggunaan motor trolling.

Ketika menggunakan motor trolling untuk memundurkan kayak, kayak bisa saja berputar tak terduga, akibat lambung perahu yang mengganggu dorongan motor. Anda harus selalu waspada dan memahami kondisi area sekitar saat menggunakan motor untuk memundurkan kayak untuk menghindari kemungkinan cedera atau kerusakan produk yang disebabkan oleh benturan yang tidak disengaja.

⚠ PERHATIAN

Ketika mengangkut motor trolling, selalu gunakan pegangan di belakang rangka sistem kemudi dan berhati-hati dengan motor penggerak propeler dan propeler, untuk mencegah kemungkinan cedera diri atau kerusakan properti.

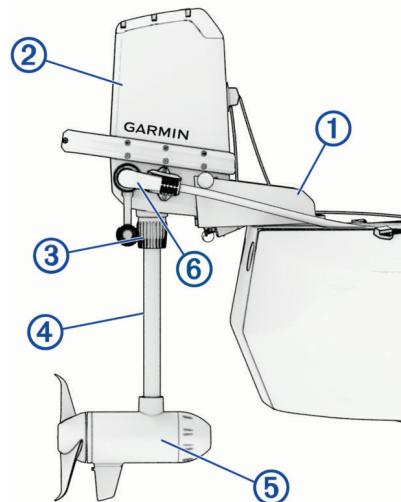
Anda harus memastikan motor berada di posisi tersimpan sebelum masuk atau keluar ke/dari kayak.

Menjalankan kayak secara tidak sengaja pada saat masuk ke atau keluar dari kayak bisa menyebabkan cedera atau kerusakan properti.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menggunakan motor trolling Force Current dengan propeler efisiensi tinggi hanya di perairan terbuka. Jika menggunakan propeler efisiensi tinggi dalam kondisi air dangkal, risiko propeler rusak lebih tinggi jika motor berbenturan dengan rintangan di bawah air.

Memulai



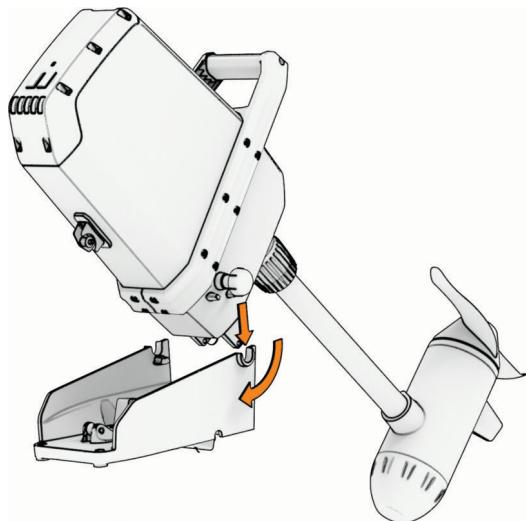
①	Dudukan
②	Sistem kemudi
③	Kolar penyesuaian kedalaman
④	Poros
⑤	Motor penggerak propeler
⑥	Konektor kabel daya

Memasang Motor pada Dudukan

PERHATIAN

Ketika mengangkut motor trolling, selalu gunakan pegangan di belakang rangka sistem kemudi dan berhati-hati dengan motor penggerak propeler dan propeler, untuk mencegah kemungkinan cedera diri atau kerusakan properti.

- 1 Jika perlu, longgarkan kenop pivot di kedua sisi trolling motor.
- 2 Turunkan motor ke dudukan dengan sudut sekitar 45 derajat, cocokkan kenop pivot pada motor dengan braket pivot pada dudukan.



- 3 Biarkan motor berputar ke bawah ke posisi vertikal.
- 4 Kencangkan kenop di salah satu sisi motor hingga berhenti.
- 5 Mulai tali penarik sebagian ke lubang tali di bagian depan sistem kemudi motor, dan tarik bagian atas tali ke atas hingga masuk ke dalam lubang tali.



Menyesuaikan Kedalaman Trolling Motor

PERINGATAN

Sebelum mengatur kedalaman motor, Anda harus memastikan bahwa propeler memiliki jarak bebas yang cukup sepanjang rotasi poros motor ([Memeriksa Jarak Celah Propeler, halaman 4](#)).

- 1 Longgarkan kerah pada dudukan rumah sistem kemudi.



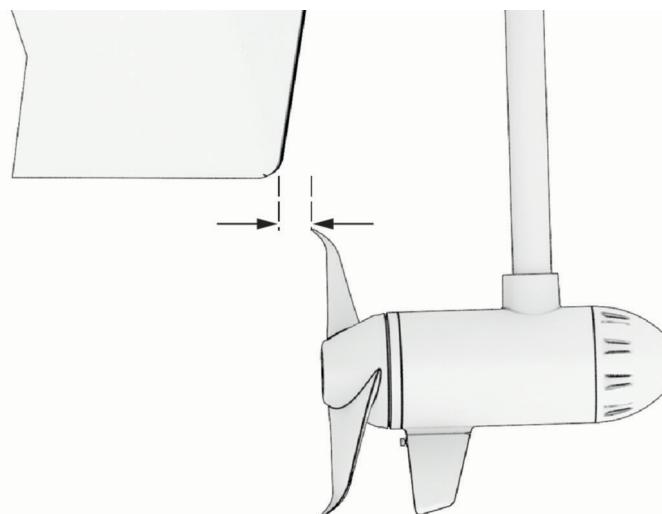
- 2 Naikkan atau turunkan kedalaman motor trolling.
- 3 Setelah mengatur kedalaman motor sesuai kebutuhan, kencangkan kerah pada dudukan rumah sistem kemudi.

Memeriksa Jarak Celah Propeler

PERINGATAN

Sebelum menyalakan motor trolling, Anda harus memastikan ada jarak celah yang memadai antara propeler dan lambung kapal dalam seluruh putaran poros motor. Memasang motor dengan ruang yang tidak memadai antara propeler dan lambung kapal dapat mengakibatkan cedera diri dan kerusakan properti jika propeler bersentuhan dengan lambung kapal saat digunakan.

- 1 Putar motor penggerak propeler secara manual untuk memeriksa jarak celah untuk seluruh putaran poros sejauh 360 derajat.



- 2 Jika perlu, sesuaikan kedalaman motor untuk memastikan terdapat ruang yang cukup antara propeler dan lambung kapal ([Menyesuaikan Kedalaman Trolling Motor, halaman 4](#)).

Menghubungkan ke Daya

PERINGATAN

Untuk menghindari kemungkinan cedera serius atau kerusakan properti, pemutus arus harus dalam posisi mati sebelum Anda menyambungkan kabel daya motor trolling.

Anda harus menghubungkan kabel positif (+) pada kabel daya melalui pemutus sirkuit atau sekring dengan rating 40 A (kontinu). Menghubungkan kabel ini ke daya tanpa pemutus sirkuit atau sekring bisa menyebabkan hubung singkat pada kabel dan bisa menyebabkan panas berlebihan dan risiko kebakaran.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menghubungkan trolling motor Force Current ke baterai 12 atau 24 Vdc. Menghubungkan motor ke tegangan lain bisa menyebabkan kinerja yang buruk atau kerusakan produk.

- 1 Hubungkan kabel daya trolling motor ke baterai, dengan mengarahkan kabel merah (+) melewati pemutus sirkuit dengan rating 40 A (kontinu).
- 2 Putar tutup pelindung cuaca di konektor daya trolling motor seperempat putaran ke arah berlawanan dari arah putaran jarum jam untuk membuka konektor daya.
- 3 Pasang konektor kabel daya, dengan kabel kira-kira sejajar dengan kayak, dan dorong hingga masuk sepenuhnya.

CATATAN: Pastikan collar pengunci di konektor kabel daya berada di posisi tidak terkunci, sebelum menghubungkan ke motor.

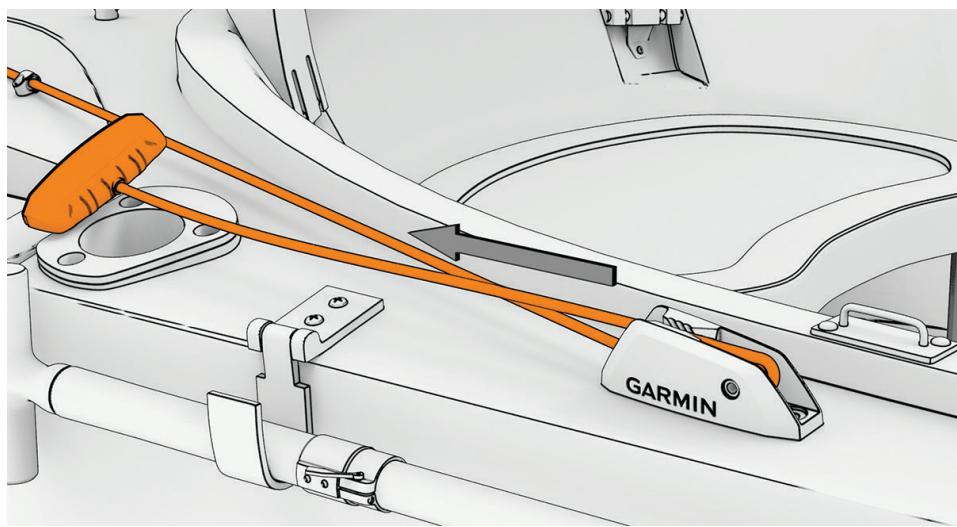


Pelepas ketegangan kabel daya disandarkan pada dudukan di atas rumah motor.

- 4 Putar ring pengunci di konektor kabel daya seperempat putaran searah putaran jarum jam untuk menguncinya di posisinya.

Menyimpan Motor

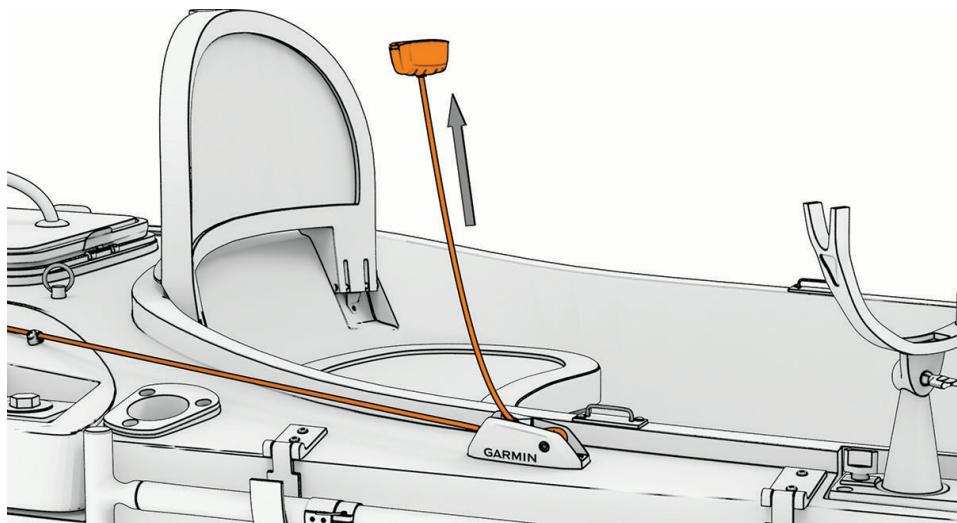
- 1 Tarik handel tali ke arah motor untuk mengangkat motor penggerak propeler keluar dari air.
- 2 Turunkan tali agar terikat pada pengikatnya, lalu kurangi tegangannya secara perlahan.



Tali akan terikat kencang pada pengikatnya dan menahan motor dalam posisi tersimpan.

Menggunakan Motor

- 1 Tarik handel ke atas dan ke belakang untuk melepaskan tali dari pengikatnya.



- 2 Kurangi tegangan pada tali secara perlahan untuk menurunkan motor penggerak propeler ke dalam air hingga berhenti.

Kait dudukan mengaitkan pin pengunci, menahan motor tetap dalam posisi terpasang.

Melepaskan Motor dari Dudukan

Anda harus mematikan pemutus sirkuit dan melepaskan kabel daya dari motor sebelum melepas motor dari dudukannya.

Anda harus memindahkan motor ke posisi terpasang ([Menggunakan Motor, halaman 6](#)), atau melepaskan tali dari pengikatnya dan menopang motor menggunakan handel di bagian belakang rumah sistem kemudi, sebelum melepas motor dari dudukannya.

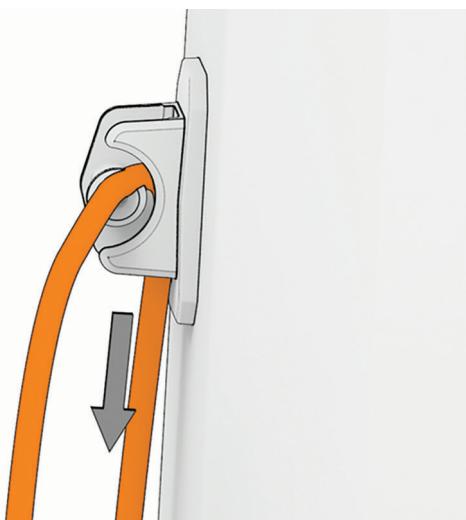
PERINGATAN

Anda harus melepaskan motor trolling dari kayak sebelum mengangkat kayak. Membawa kayak dengan motor trolling di dudukan bisa menimbulkan kecelakaan yang menyebabkan cedera serius pada orang dan kerusakan pada properti.

PERHATIAN

Ketika mengangkat motor trolling, selalu gunakan pegangan di belakang rangka sistem kemudi dan berhati-hati dengan motor penggerak propeler dan propeler, untuk mencegah kemungkinan cedera diri atau kerusakan properti.

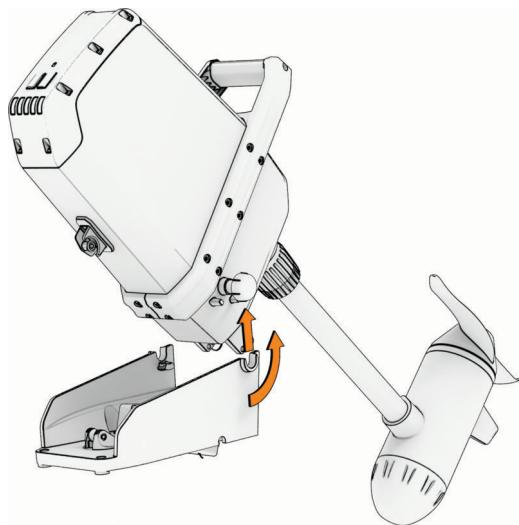
- 1 Tarik bagian atas tali dari sisi terbuka mata cincin di bagian depan sistem kemudi motor, lalu tarik bagian bawah tali ke bawah hingga terlepas dari mata cincin.



- 2 Putar kenop di kedua sisi motor hingga tidak dapat diputar lagi.

- 3** Miringkan motor hingga membentuk sudut sekitar 45 derajat dengan menggunakan handel di bagian belakang motor.

Jika motor dalam posisi terpasang, Anda harus menarik tali ke atas untuk melepaskan kait dudukan sebelum dapat memiringkan motor.



- 4** Angkat motor dari dudukan menggunakan kedua tangan.

Pengoperasian

Anda dapat mengoperasikan setiap fitur trolling motor menggunakan remote kontrol yang disertakan (*Remote Kontrol*, halaman 12).

Selain remote kontrol, Anda dapat mengontrol fitur tertentu dari trolling motor Force Current menggunakan salah satu perangkat berikut:

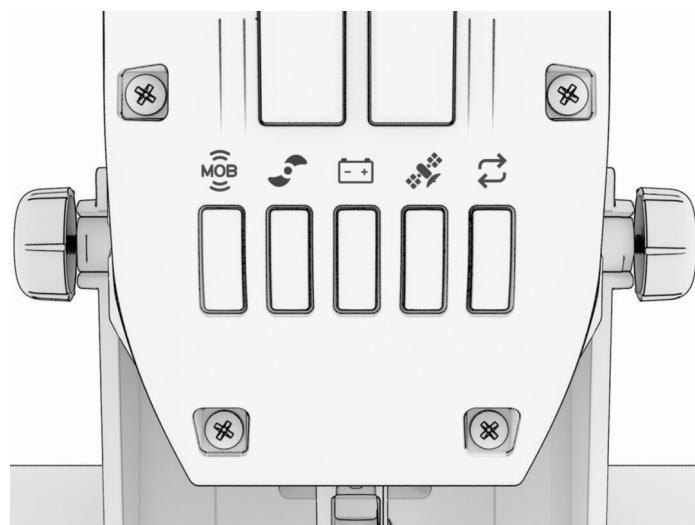
- pedal kaki Power Steer, disertakan dengan beberapa model (*Pedal Kaki Power Steer*, halaman 33).
- perangkat seluler dengan aplikasi ActiveCaptain® (*Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain*, halaman 27).
- chartplotter Garmin® yang kompatibel (*Menghubungkan ke Chartplotter*, halaman 28).¹
- jam tangan Garmin yang kompatibel (*Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin*, halaman 28).

Untuk detail tentang mengontrol trolling motor menggunakan jam tangan atau chartplotter, lihat *Panduan Pengguna* untuk perangkat tertentu.

¹ Beberapa chartplotter ECHOMAP™ Ultra dan ECHOMAP UHD yang tidak lagi menerima pembaruan perangkat lunak tidak mendukung beberapa fitur dari trolling motor Force Current. Anda harus menggunakan remote trolling motor untuk pengaturan awal.

Indikator Status

LED status pada panel atas trolling motor menunjukkan status motor.



	<p>Tag Man Overboard (MOB) (Tag MOB, halaman 30):</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hijau: tag MOB terhubung. • Berkedip merah: koneksi tag MOB terputus. Propeler dinonaktifkan. <p>CATATAN: Setelah koneksi tag MOB dipulihkan, Anda harus menekan tombol  pada tag MOB, atau mengabaikan notifikasi pada remote kontrol atau pada chartplotter yang terhubung, sebelum Anda dapat menghidupkan propeler.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Merah: tag MOB tidak terhubung. Propeler dinonaktifkan. • Berkedip kuning: tag MOB tidak terhubung, dan MOB Tag Override Mode aktif. Propeler tidak dinonaktifkan (Menonaktifkan Tag MOB, halaman 32).
	<p>Status propeler dan autopilot:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hijau: propeler menyala. • Berkedip hijau: mode autopilot diaktifkan. • Mati: propeler mati.
	<p>Status baterai:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hijau: tingkat baterai baik. • Kuning: tingkat baterai sedang. • Merah: tingkat baterai rendah. • Berkedip merah: tingkat baterai sangat rendah. <p>CATATAN: Secara default, indikator tingkat baterai dioptimalkan untuk baterai litium besi fosfat (Pengaturan Manajemen Baterai, halaman 27).</p>
	<p>Status GPS:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hijau: sinyal GPS motor baik. • Kuning: sinyal GPS motor buruk. • Merah: sinyal GPS motor tidak ada.
	<p>Status:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hijau: tidak ada kesalahan. • Biru: motor dalam mode pemasangan. • Merah: terjadi kesalahan². • Berkedip merah: terjadi kesalahan kritis.
Semua	Berkedip hijau bergantian: Motor, remote kontrol, atau pedal kaki sedang menginstal pembaruan perangkat lunak.

² Setelah mengatasi kesalahan, Anda mungkin perlu mematikan motor dan menghidupkannya kembali untuk menghapus LED kesalahan berwarna merah.

Mengganti Propeler

PERINGATAN

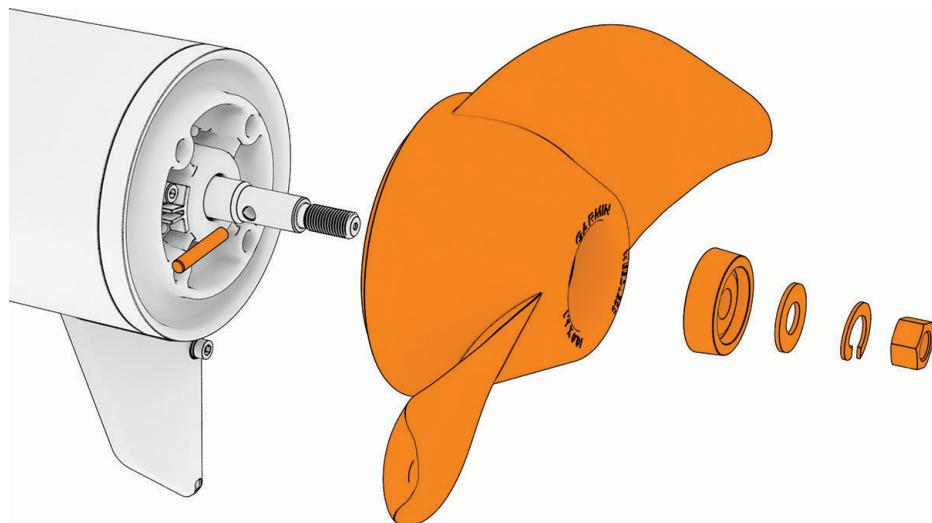
Selalu putuskan koneksi motor dari baterai sebelum menangani atau bekerja pada propeler untuk menghindari cedera serius atau membahayakan keselamatan.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menggunakan motor trolling Force Current dengan propeler efisiensi tinggi hanya di perairan terbuka. Jika menggunakan propeler efisiensi tinggi dalam kondisi air dangkal, risiko propeler rusak lebih tinggi jika motor berbenturan dengan rintangan di bawah air.

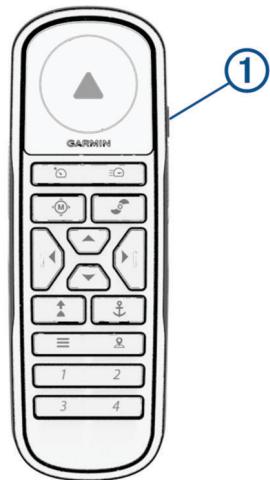
Trolling motor Force Current dilengkapi dengan propeler efisiensi tinggi dan propeler antirumput. Ikuti langkah-langkah ini saat mengganti propeler.

- 1 Dengan menggunakan soket $\frac{9}{16}$ inci (15 mm), lepaskan mur yang mengencangkan propeler.



- 2 Lepaskan propeler dan sisihkan washer pengunci, washer datar, dan anoda galvanis.
- 3 Pastikan pin di poros motor propeler berada di tempatnya, dan ganti jika perlu.
- 4 Pasang propeler yang baru.
- 5 Posisikan anoda, washer datar, washer pengunci, dan mur kembali pada poros penggerak propeler.
- 6 Dengan menggunakan soket $\frac{9}{16}$ inci (15 mm), kencangkan mur ke 16,27 N·m (12 lbf·ft) untuk mengencangkan propeler.

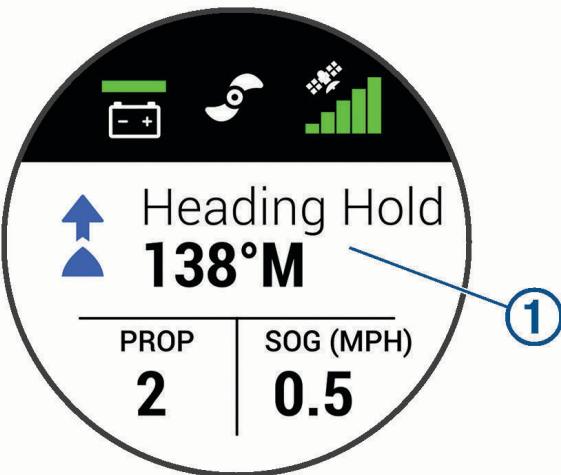
Remote Kontrol



Tombol	Deskripsi
	Tahan untuk menghidupkan dan mematikan remote kontrol.
	Tekan untuk menghidupkan dan mengatur kontrol jelajah pada kecepatan di atas permukaan (SOG) saat ini (Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 20). Tekan lagi untuk menonaktifkan kontrol jelajah dan kembali ke kontrol kecepatan manual.
	Tekan dua kali untuk menghidupkan propeler dan mengatur ke kecepatan penuh. Tekan lagi untuk kembali ke kecepatan dan setelan propeler sebelumnya.
	Tekan untuk kontrol manual (Mengemudikan Motor Trolling secara Manual, halaman 16). Tahan untuk mengemudi dengan gerakan (Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi, halaman 16).
	Tekan sekali untuk menghidupkan dan mematikan propeler (Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 15). Tekan dua kali untuk menonaktifkan fungsi pilot otomatis (jika diaktifkan), menghentikan propeler, dan beralih antara pendorong maju dan mundur (Pendorong Mundur, halaman 22)
	Tekan untuk bernavigasi pada menu (Bernavigasi pada Menu, halaman 15). Setelah membuka menu, tekan untuk memilih item menu, dan tekan untuk kembali tanpa menyimpan. Jika kunci jangkar aktif, tekan untuk mengatur posisi kunci jangkar ke depan, belakang, kiri, atau kanan dengan rentang penambahan 1,5 m (5 ft.). Ketika tahan haluan atau kontrol manual aktif, tekan dan untuk memutar sebanyak satu derajat, atau tahan untuk memutar dengan kenaikan lima derajat. Tekan dan untuk mengubah kecepatan secara bertahap, atau tahan untuk mengubah kecepatan sekaligus. Jika kecepatan Anda disetel ke nol, tekan untuk beralih ke mundur (Pendorong Mundur, halaman 22).
	Tekan untuk mengaktifkan tahan haluan. Tahan haluan menggunakan motor trolling untuk mempertahankan haluan saat ini (Mempertahankan Haluan Anda, halaman 21). Tekan lagi untuk menonaktifkan tahan haluan, menghentikan propeler, dan melanjutkan kontrol manual. Tahan untuk mengatur tahan haluan dengan mengarahkan remote (Kontrol Gerakan, halaman 16).
	Tekan untuk mengaktifkan kunci jangkar. Kunci jangkar menggunakan trolling motor untuk mempertahankan posisi Anda (Mempertahankan Posisi Anda, halaman 20). Tekan lagi untuk menonaktifkan kunci jangkar dan kembali ke mode kemudi sebelumnya. Tahan untuk mengatur posisi kunci jangkar dengan mengarahkan remote (Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan, halaman 17).
	Pilih untuk membuka menu. Tekan untuk keluar dari menu.
	Tekan untuk menandai titik acuan.
1 hingga 4	Tekan untuk membuka pintasan untuk chartplotter Garmin yang disetel untuk tombol. ³

³ Memerlukan koneksi ke chartplotter Garmin yang kompatibel. Lihat manual pengguna chartplotter untuk mengetahui petunjuknya.

Layar Remote Kontrol



	Menunjukkan status operasional trolling motor. Misalnya, ketika kontrol manual aktif, Manual ditampilkan, dan ketika tahan haluan aktif, Heading Hold ditampilkan bersama dengan titik setel tahan haluan dalam derajat.
	Menunjukkan status baterai trolling motor. Hijau: level tegangan baterai motor baik. Kuning: level tegangan baterai motor sedang. Merah: level tegangan baterai motor rendah. Berkedip merah: level tegangan baterai motor sangat rendah. CATATAN: Secara default, indikator level baterai dioptimalkan untuk baterai litium besi fosfat (<i>Pengaturan Manajemen Baterai</i> , halaman 27). TIP: Anda dapat mengubah tampilan status baterai motor trolling sehingga menunjukkan tegangan dan bukan ikon (<i>Pengaturan Trolling Motor</i> , halaman 26). Anda dapat melihat tingkat baterai remote kontrol dengan menekan  .
	Menunjukkan status propeler. Putih dan berputar: propeler memberi gaya dorong ke depan. Merah dan berputar: propeler memberikan gaya dorong ke belakang. ⁴ Tidak berputar: propeler aktif dengan kecepatan disetel ke nol. Tidak ditampilkan: propeler dimatikan.
	Menunjukkan kekuatan sinyal GPS trolling motor.
PROP	Menampilkan tingkat kecepatan propeler (<i>Menyesuaikan Kecepatan Motor</i> , halaman 15). Saat propeler aktif dengan memberikan gaya dorong mundur, level kecepatan diindikasikan dengan warna merah. ⁴ CATATAN: Kecepatan propeler tidak ditampilkan saat motor menggunakan kontrol jelajah.
SOG	Menampilkan kecepatan yang diukur di atas permukaan (SOG).

⁴ Motor dapat menghasilkan suara lebih nyaring, daya dorong lebih lemah, dan efisiensi energi lebih rendah saat bergerak mundur dibandingkan maju.

Bernavigasi pada Menu

Anda dapat menggunakan tombol menu dan panah untuk menavigasi menu pada remote kontrol.

- Untuk membuka menu, tekan .
- Untuk berpindah di antara item menu yang berbeda, tekan  dan .
- Untuk memilih item menu, tekan .
- Untuk kembali ke item menu sebelumnya, tekan .
- Untuk keluar dari menu, tekan  atau tekan 

Menghidupkan dan Mematikan Propeler

PERINGATAN

Jangan gunakan motor di area tempat Anda atau orang lain di dalam air dapat menyentuh propeler yang berputar karena bisa menyebabkan cedera parah.

Jangan mengoperasikan motor saat propeler keluar dari air. Menyentuh propeler yang berputar bisa menyebabkan cedera parah.

- 1 Jika perlu, gunakan trolling motor ([Menggunakan Motor, halaman 6](#)).

CATATAN: Propeler tidak dapat berputar jika trolling motor berada di posisi tersimpan.

- 2 Pada remote kontrol, tekan  untuk menghidupkan propeler.

- 3 Tekan  lagi untuk mematikan propeler.

Menyesuaikan Kecepatan Motor

Pada remote kontrol, tekan  atau  untuk menambah atau mengurangi kecepatan.

Dalam mode manual, kecepatan propeler, yang ditampilkan di bidang PROP pada layar remote kontrol, meningkat atau menurun sesuai pengaturan.

Dalam mode kontrol jelajah, kecepatan target saat ini ditampilkan pada layar remote trolling motor, dan akan meningkat atau menurun sesuai pengaturan.

CATATAN: Dalam mode manual, meningkatkan atau menurunkan kecepatan menggunakan remote kontrol tidak secara otomatis menghidupkan propeler. Anda harus menekan tombol  pada remote kontrol untuk menghidupkan propeler.

Mengalihkan Kecepatan Penuh

- 1 Pada remote kontrol, tekan  dua kali.

Kecepatan propeler trolling motor meningkat dengan cepat ke kecepatan penuh.

- 2 Tekan  untuk kembali ke kecepatan propeler sebelumnya.

TIP: Saat berada di kecepatan penuh, Anda dapat menekan  pada remote kontrol untuk menurunkan kecepatan propeler secara perlahan.

Mengoperasikan Propeler Ketika Terpasang Sebagian

PERINGATAN

Jangan mengoperasikan motor saat propeler keluar dari air. Menyentuh propeler yang berputar bisa menyebabkan cedera parah.

Anda hanya boleh mengoperasikan propeler trolling motor saat motor dalam posisi sebagian terpasang pada kondisi tertentu, seperti saat melewati area berumput atau hambatan bawah air. Jika tidak, Anda atau orang lain bisa bersentuhan dengan propeler yang berputar, dan dapat menyebabkan cedera serius.

PERHATIAN

Sebelum mengangkat motor sebagian dari air, Anda harus menekan  pada remote kontrol untuk memastikan motor dalam mode manual. Mengangkat motor dari air saat sedang beroperasi dalam mode autopilot dapat menyebabkan pergerakan tak terduga pada motor atau kayak, yang berpotensi menyebabkan cedera atau kerusakan pada propeler.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menggunakan motor trolling Force Current dengan propeler efisiensi tinggi hanya di perairan terbuka. Jika menggunakan propeler efisiensi tinggi dalam kondisi air dangkal, risiko propeler rusak lebih tinggi jika motor berbenturan dengan rintangan di bawah air.

- 1 Dengan trolling motor dalam posisi terpasang, tarik handel tali secara perlahan untuk mengangkat motor hingga dalam posisi yang memungkinkan untuk melewati area berumput atau hambatan.
Jika motor diangkat terlalu jauh dari air, propeler akan mati secara otomatis.
- 2 Hidupkan propeler dan atur kecepatannya sesuai kebutuhan untuk menggerakkan kapal melewati hambatan.
- 3 Setelah melewati hambatan, turunkan motor secara perlahan kembali ke posisi terpasang.

Mengemudikan Motor Trolling secara Manual

Dalam mode manual, Anda dapat menyesuaikan arah dan kecepatan motor trolling sebagaimana diperlukan.

CATATAN: Secara default, motor trolling motor berada dalam mode manual saat dinyalakan.

- 1 Jika perlu, tekan .
- 2 Tekan  dan  untuk mengemudi.

TIP: Anda juga dapat menggunakan kontrol gerakan untuk mengemudi ([Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi](#), halaman 16).

Kontrol Gerakan

Anda dapat mengarahkan atau menggerakkan remote kontrol untuk berinteraksi dengan trolling motor. Anda harus mengalibrasi kompas di trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor](#), halaman 19), dan kompas di remote kontrol ([Mengalibrasi Remote Kontrol](#), halaman 18) sebelum dapat menggunakan kontrol gerakan.

Menggunakan Remote Kontrol untuk Mengemudi

Anda dapat mengemudikan motor dengan mengarahkan remote kontrol.

- 1 Jika perlu, nyalakan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 15).
- 2 Tahan .
- 3 Ketika menahan , arahkan remote kontrol ke kiri atau kanan untuk mengarahkan sisi kiri atau sisi kanan kapal.
- 4 Lepas  untuk menghentikan kemudi.

Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Tahan Haluan

Anda dapat menggerakkan remote kontrol untuk menyesuaikan tahan haluan Anda (*Mempertahankan Haluan Anda, halaman 21*).

- 1 Jika perlu, nyalakan propeler (*Menghidupkan dan Mematikan Propeler, halaman 15*).
- 2 Tahan .
- 3 Arahkan remote kontrol ke arah haluan yang Anda inginkan.
- 4 Lepaskan  untuk mengatur arah haluan.

Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan

Anda dapat menggerakkan remote kontrol untuk menyesuaikan posisi Anda ketika menggunakan fitur kunci jangkar (*Mempertahankan Posisi Anda, halaman 20*).

- 1 Tahan .
- 2 Arahkan remote kontrol ke arah yang diinginkan untuk memindahkan posisi Anda.
Posisi Anda berpindah sejauh 1,5 m (5 ft.) ke arah yang Anda pilih.
- 3 Lepaskan .
- 4 Ulangi prosedur ini hingga Anda berada di posisi yang Anda inginkan.

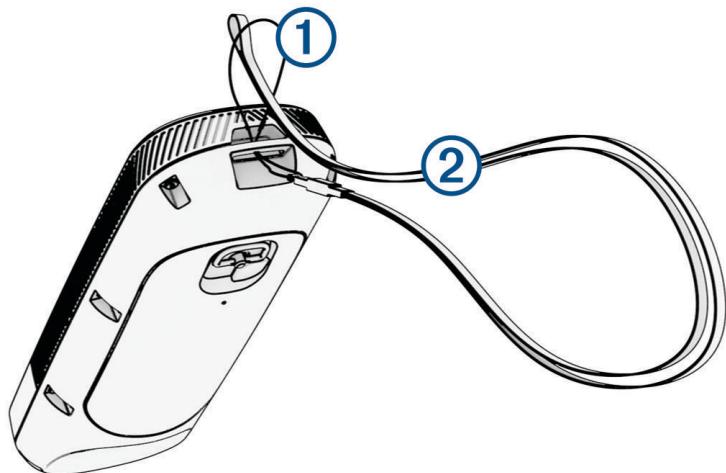
Memasang Baterai di Remote Kontrol

Remote kontrol beroperasi dengan dua baterai AA (tidak disertakan). Gunakan baterai litium untuk hasil terbaik.

- 1 Putar D-ring berlawanan arah jarum jam, lalu tarik ke atas untuk melepaskan penutup.
- 2 Masukkan dua baterai AA ke kutub yang sesuai.
- 3 Pasang kembali penutup baterai, lalu putar D-ring searah jarum jam.

Memasang Tali Gantungan

- 1 Mulai dari bagian belakang remote kontrol, masukkan lingkaran tali gantung ① melalui lubang.



- 2 Masukkan ujung tali gantungan berikutnya ② melalui lubang tersebut, lalu tarik dengan erat.
- 3 Jika perlu, letakkan tali gantungan di sekeliling leher atau pergelangan tangan agar tidak lepas selama pemakaian.

Mengalibrasi Remote Kontrol

PEMBERITAHUAN

Kalibrasikan kompas elektronik di luar ruangan. Untuk meningkatkan akurasi arah, jangan berdiri di dekat objek yang memengaruhi medan magnet, seperti kendaraan, bangunan, dan kabel tiang listrik.

Anda harus mengalibrasi kompas pada remote kontrol sebelum dapat mengontrol motor dengan gerakan. Jika kontrol gerakan tidak berfungsi dengan benar setelah kalibrasi, Anda dapat mengulangi proses ini sesering yang diperlukan.

1 Pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Calibrate**.

2 Pilih **Start**, dan ikuti petunjuk di layar.

Menghubungkan Remote Kontrol

Remote kontrol telah terhubung secara otomatis dengan trolling motor. Ikuti langkah berikut jika Anda perlu memasangkannya lagi.

1 Nyalakan trolling motor.

2 Tekan  tiga kali pada trolling motor untuk masuk ke mode pemasangan.

LED status  pada trolling motor akan menyala biru saat mencari koneksi.

3 Dekatkan remote kontrol dalam jarak 1 m (3 ft.) dari trolling motor.

4 Nyalakan remote kontrol.

5 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.

Setelah beberapa detik, **Pairing Complete** akan ditampilkan di remote kontrol.

Menghubungkan Remote Kontrol Tambahan

Anda dapat menghubungkan hingga dua remote kontrol sekaligus ke trolling motor Anda.

Untuk menghubungkan remote kontrol kedua, Anda harus mengikuti langkah berikut menggunakan remote kontrol pertama yang terhubung.

1 Nyalakan trolling motor.

2 Pada remote kontrol yang sudah terhubung ke motor, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Add Additional Remote**.

3 Tempatkan remote kontrol tambahan dalam jarak 1 m (3 ft.) dari panel layar pada trolling motor.

4 Aktifkan remote kontrol tambahan.

5 Pada remote kontrol tambahan, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Pairing** > **Pair** > **Start**.

Device Found akan muncul pada remote kontrol pertama. Setelah beberapa detik, **Pairing Complete** akan muncul pada remote kontrol kedua.

Pilot Otomatis

⚠ PERINGATAN

Anda bertanggung jawab atas pengoperasian kapal dengan aman dan berhati-hati. Fitur autopilot pada motor trolling adalah alat yang dapat meningkatkan kemampuan Anda dalam mengoperasikan perahu. Fitur ini tidak melepaskan Anda dari tanggung jawab untuk mengoperasikan perahu dengan aman. Hindari bahaya navigasi dan jangan sekali-kali meninggalkan kontrol motor tanpa pengawasan.

Sebelum mengaktifkan fungsi autopilot, pastikan motor sudah berada sepenuhnya di posisi terpasang, dan kait dudukan diaktifkan. Mengaktifkan fungsi autopilot sebelum motor dikaitkan di posisinya bisa menyebabkan kayak bergerak secara tidak terduga yang dapat mengakibatkan cedera serius atau kerusakan properti.

Pelajari untuk mengoperasikan fitur autopilot di perairan terbuka yang tenang dan bebas bahaya.

⚠ PERHATIAN

Saat menggunakan fitur autopilot, bersiaplah untuk situasi mendadak, berakselerasi, dan berbelok.

Trolling motor Force Current mendukung fitur autopilot seperti mengikuti rute yang telah direncanakan, menjaga arah laju, dan mempertahankan posisi Anda.

Anda harus mengalibrasi kompas trolling motor sebelum dapat menggunakan fitur autopilot ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor](#), halaman 19). Anda harus memiliki sinyal GPS untuk mengaktifkan mode autopilot ([Memperoleh Sinyal GPS](#), halaman 20).

Anda dapat mengaktifkan dan mengontrol setiap mode autopilot menggunakan remote kontrol yang disertakan ([Remote Kontrol](#), halaman 12). Anda dapat mengontrol fitur autopilot tertentu menggunakan perangkat lain yang kompatibel ([Pengoperasian](#), halaman 8).

TIP: Dalam situasi tertentu, mode autopilot dapat menimbulkan lebih banyak turbulensi dari yang diharapkan. Anda dapat menyesuaikan pengaturan gain autopilot untuk mengatur sensitivitas autopilot sesuai dengan berbagai kondisi ([Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis](#), halaman 20).

Force Current mendukung fitur autopilot berikut:

Kontrol Jelajah: Motor secara otomatis mengontrol kecepatan propeler untuk mempertahankan kecepatan target ([Mempertahankan Kecepatan Anda](#), halaman 20).

Kunci Jangkar: Motor secara otomatis mengarahkan dan menjalankan propeler untuk mempertahankan posisi Anda ([Mempertahankan Posisi Anda](#), halaman 20).

Tahan Haluan: Motor mengemudi secara otomatis untuk menjaga kapal Anda di arah laju yang sama ([Mempertahankan Haluan Anda](#), halaman 21)

Rute Mengikuti: Motor dapat mengarahkan dan menggerakkan propeler secara otomatis untuk menavigasi ke titik acuan, mengikuti jalur, atau lintasan tertentu ([Bernavigasi](#), halaman 21).

Mengalibrasi Kompas Trolling Motor

Sebelum mengalibrasi kompas trolling motor, pastikan Anda berada di perairan terbuka yang tenang dan cukup luas untuk memutar kayak sepenuhnya.

PEMBERITAHUAN

Mengalibrasi kompas trolling motor dalam kondisi air bergelombang dan angin kencang dapat berdampak negatif terhadap kinerja autopilot.

- 1 Pastikan trolling motor berada di posisi terpasang ([Menggunakan Motor](#), halaman 6).
- 2 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Calibrate** > **Compass**.
- 3 Jika diminta, ikuti petunjuk di layar untuk mengalibrasi kompas.

PEMBERITAHUAN

Saat mengalibrasi kompas, Anda harus menggunakan trolling motor untuk mengarahkan kayak dengan kecepatan rendah. Menggunakan dayung untuk mengarahkan kayak saat mengalibrasi kompas dapat menyebabkan gerakan berlebihan, yang dapat menurunkan kinerja autopilot.

Jika fitur autopilot tidak berfungsi sebagaimana mestinya, sebaiknya ulangi proses kalibrasi.

Memperoleh Sinyal GPS

- 1 Pindahkan kapal ke area dengan pemandangan langit yang tidak terhalang.
- 2 Tunggu 30 hingga 60 detik sementara trolling motor menemukan satelit.
Jika motor telah memperoleh posisi menggunakan GPS, lampu indikator LED  akan menyala hijau.

Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis

Anda dapat menyesuaikan pengaturan gain autopilot untuk mengatur sensitivitas autopilot sesuai dengan berbagai kondisi.

- 1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor**.
- 2 Pilih opsi:
 - Untuk menyesuaikan gain dalam mode Kunci Jangkar, pilih **Anchor Gain**.
 - Untuk menyesuaikan gain autopilot dalam mode navigasi, termasuk Tahan Haluan dan Kontrol Jelajah, pilih **Navigation Gain**.
- 3 Pilih  atau  untuk menambah atau mengurangi nilai gain:
 - Tingkatkan pengaturan gain agar autopilot lebih responsif. Motor akan lebih akurat dalam mengontrol kapal Anda, tetapi dapat menimbulkan lebih banyak turbulensi. Nilai gain yang lebih tinggi biasanya diperlukan untuk kapal yang lebih besar atau lebih berat.
 - Kurangi pengaturan gain agar autopilot tidak terlalu responsif. Motor akan menimbulkan lebih sedikit turbulensi, tetapi mungkin kurang akurat dalam mengontrol kapal Anda.
- 4 Pilih  untuk mengonfirmasi pilihan Anda.

Mempertahankan Kecepatan Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 19](#)).

Fitur kontrol jelajah adalah fungsi pilot otomatis yang mengatur dan mempertahankan kecepatan tertentu di atas permukaan, yang menyesuaikan diri dengan perubahan arus dan angin secara otomatis.

TIP: Anda dapat menggunakan kontrol jelajah dalam mode autopilot lainnya ([Pilot Otomatis, halaman 19](#)).

Pada remote kontrol, tekan .

Kontrol jelajah diaktifkan pada kecepatan saat ini.

Untuk menonaktifkan kontrol jelajah dan propeler, tekan .

Mempertahankan Posisi Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 19](#)).

Fitur kunci jangkar menggunakan GPS untuk mempertahankan posisi Anda menggunakan trolling motor.

Tekan .

CATATAN: Anda dapat menyesuaikan posisi kunci jangkar dengan menekan tombol panah pada remote kontrol, atau dengan menggunakan kontrol gerakan ([Menggunakan Kontrol Gerakan untuk Menyesuaikan Posisi yang Anda Pertahankan, halaman 17](#)).

Untuk menonaktifkan kunci jangkar, tekan  lagi.

Mempertahankan Haluan Anda

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 19](#)).

Anda dapat mengaktifkan Heading Hold untuk membuat kapal Anda bergerak ke arah kompas yang sama. Motor dapat menyetel haluan secara otomatis untuk mengompensasi deviasi yang disebabkan oleh faktor seperti angin dan arus.

1 Kemudikan perahu ke arah yang Anda inginkan.

2 Tekan .

CATATAN: Anda dapat menyesuaikan arah dengan menekan  dan Kontrol Gerakan, halaman 16).

TIP: Saat menggunakan mode autopilot ini, Anda juga dapat mempertahankan kecepatan menggunakan kontrol jelajah ([Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 20](#)).

Untuk menonaktifkan Heading Hold dan kembali ke mode manual, Anda harus memilih  atau .

Mengubah Karakteristik Heading Hold

Secara default, fitur Heading Hold diatur ke mode Go To mode, yang dapat menyesuaikan arah haluan untuk mengoreksi penyimpangan dan memastikan kapal tetap bergerak lurus. Jika diinginkan, Anda dapat mengonfigurasi fitur Heading Hold untuk menggunakan mode Vessel Align, yang tidak memperhitungkan penyimpangan dan hanya menjaga arah haluan tetap konsisten.

1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Heading Hold**.

2 Pilih **Vessel Align**.

Anda dapat memilih Go To untuk mengembalikan ke mode Heading Hold default.

Bernavigasi

Sebelum Anda dapat menggunakan fitur autopilot, Anda harus mengalibrasi trolling motor ([Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 19](#)).

Trolling motor menggunakan GPS untuk mengemudikan perahu ke lokasi titik acuan atau mengikuti rute atau trek.

1 Di remote kontrol, pilih opsi:

- Mulailah bernavigasi ke titik acuan tersimpan ([Melakukan Navigasi ke Titik Acuan, halaman 23](#)).
- Mulai menavigasi rute tersimpan ([Bernavigasi pada sebuah Rute, halaman 24](#)).
- Mulai menelusuri kembali trek aktif ([Menavigasi ke Awal Trek Aktif, halaman 25](#)).
- Mulai bernavigasi pada trek tersimpan ([Bernavigasi pada Trek Tersimpan, halaman 25](#)).

CATATAN: Anda juga dapat menggunakan trolling motor untuk mengikuti jalur panduan otomatis saat navigasi dimulai dari chartplotter yang terhubung. Lihat panduan pengguna chartplotter Anda untuk mendapatkan informasi selengkapnya.

Navigating ditampilkan di layar remote kontrol, dan trolling motor secara otomatis mengarahkan kapal ke tujuan.

2 Atur kecepatan sesuai kebutuhan.

TIP: Saat menggunakan mode autopilot ini, Anda juga dapat mempertahankan kecepatan menggunakan kontrol jelajah ([Mempertahankan Kecepatan Anda, halaman 20](#)).

Menjeda dan Melanjutkan Navigasi

- 1 Saat bennavigasi, pada remote kontrol, pilih opsi:
 - Untuk menjeda navigasi dan tetap melanjutkan ke arah yang sama pada kecepatan yang sama, pilih  > **Standby**.
 - Untuk menjeda navigasi dan mengatur kunci jangkar, pilih Navigasi akan berhenti dan trolling motor akan kembali ke mode manual atau mempertahankan posisi Anda dalam kunci jangkar.
- 2 Pilih  > **Follow Route** atau tekan  untuk melanjutkan navigasi.
- 3 Bila perlu, nyalakan propeler.

Menghentikan Navigasi

Pilih  > **Stop Nav.**

Navigasi akan berhenti dan trolling motor kembali ke mode manual.

Pendorong Mundur

Pada mode manual, Anda dapat menjalankan propeler ke arah mundur. Menjalankan propeler secara mundur dalam waktu singkat dapat berguna dalam beberapa situasi, seperti saat keluar dari ruang sempit dengan lebih sedikit kemudi motor.

Karena propeler pada motor trolling dirancang terutama untuk pendorong depan, motor ini kurang efisien untuk pendorong belakang, dan mengakibatkan lebih banyak suara bising dari motor, terutama ketika kecepatan propeler tinggi, dan lebih banyak turbulensi di bawah air.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menggunakan pendorong mundur sesedikit mungkin untuk meminimalkan kavitas dan keausan yang berlebihan pada propeler dan motor penggerak propeler.

Peralihan Antara Mode Maju dan Mundur

- 1 Tekan  dua kali.
Ikon  di layar remote kontrol akan berubah menjadi merah saat propeler diatur ke mode mundur. Jika motor beroperasi dalam mode autopilot, sistem akan secara otomatis beralih ke mode manual. Jika propeler sedang berputar, maka akan berhenti secara otomatis.
- 2 Tekan  lagi untuk menghidupkan propeler.
CATATAN: Saat beralih antara mode maju dan mundur, kecepatan propeler diatur secara otomatis ke kecepatan terakhir yang digunakan dalam mode dorong yang sama.

Titik acuan

Titik acuan digunakan untuk menandai lokasi sehingga Anda dapat kembali ke lokasi tersebut di masa depan. Motor trolling dapat menyimpan hingga 5000 titik acuan.

Ketika motor trolling dihubungkan ke chartplotter, titik acuan yang tersimpan di motor trolling dan di chartplotter disinkronkan secara otomatis.

CATATAN: Karena sistem disinkronkan, ketika Anda menghapus titik acuan, memulihkan pengaturan default, atau menghapus data pengguna menggunakan remote motor trolling, titik acuan di chartplotter juga dihapus. Begitu pula sebaliknya, jika Anda menghapus titik acuan dari chartplotter, titik acuan tersebut akan terhapus secara otomatis dari motor trolling.

Membuat Titik Acuan

Anda dapat menyimpan lokasi Anda saat ini sebagai titik acuan.

- 1 Jika perlu, pergi ke lokasi yang ingin Anda simpan sebagai titik acuan.
- 2 Di remote kontrol, tekan .

Melakukan Navigasi ke Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Hidupkan propeler (*Menghidupkan dan Mematikan Propeler*, halaman 15).
Trolling motor akan mengemudikan ke lokasi titik acuan (*Bernavigasi*, halaman 21).

Melihat Detail Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Edit**.
- 4 Berikan nama baru untuk titik acuan.

Menghapus Titik Acuan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Waypoints**.
Daftar berisi sepuluh titik acuan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih titik acuan.
- 3 Pilih **Delete**.

Rute

Rute adalah urutan dari serangkaian lokasi yang mengarahkan Anda ke tujuan akhir.

Saat Anda menghubungkan trolling motor ke chartplotter, rute yang disimpan di chartplotter disinkronkan dengan rute yang disimpan pada trolling motor. Menghapus atau mengedit rute pada satu perangkat akan secara otomatis mengubah rute yang tersimpan pada perangkat lain. Anda hanya dapat membuat rute dengan chartplotter.

Anda dapat menyimpan hingga 100 rute.

Bernavigasi pada sebuah Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Pilih opsi:
 - Untuk menavigasi rute dari titik awal yang digunakan saat rute dibuat, pilih **Forward**.
 - Untuk menavigasi rute dari titik tujuan yang digunakan saat rute dibuat, pilih **Backward**.
 - Untuk menavigasi dari lokasi Anda saat ini ke titik awal rute kemudian menavigasi rute, pilih **From Start**.
- 5 Hidupkan propeler (*Menghidupkan dan Mematikan Propeler*, halaman 15).
Trolling motor akan mengemudi di sepanjang rute ke arah yang dipilih (*Bernavigasi*, halaman 21).

Ketika mendekati akhir rute, secara default, trolling motor akan beralih ke fitur kunci jangkar dan menahan posisi di akhir rute. Anda dapat mengubah setelan ini dalam pengaturan (*Pengaturan Trolling Motor*, halaman 26).

Melihat Detail Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Edit**.
- 4 Masukkan nama baru untuk rute.

Menghapus Rute

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Routes**.
Daftar berisi sepuluh rute terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih rute.
- 3 Pilih **Delete**.

Trek

Trek adalah rekaman jalur perahu Anda. Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif dan dapat disimpan. Anda dapat menyimpan hingga 50 trek.

Saat Anda menghubungkan trolling motor ke chartplotter, jalur aktif dan trek tersimpan di chartplotter disinkronkan dengan trek aktif dan trek tersimpan yang ada di trolling motor. Menambah, menghapus, atau mengedit trek aktif dan tersimpan di satu perangkat akan secara otomatis mengubah trek aktif dan tersimpan yang tersimpan di perangkat lainnya.

Menyimpan Trek Aktif

Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif. Anda dapat menyimpan trek aktif dan menggunakannya untuk navigasi di masa depan.

Anda dapat menyimpan hingga 50 trek pada trolling motor.

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Save Active Track**.

Trek aktif disimpan dengan nama berupa tanggal hari ini.

- 2 Anda dapat mengubah nama trek tersimpan (opsional).

Menghapus Trek Aktif

Pilih  > **Tracks** > **Clear Active Track**.

Memori trek akan dihapus dan trek yang aktif akan terus direkam.

Menavigasi ke Awal Trek Aktif

Trek yang sedang direkam disebut dengan trek aktif. Anda dapat menavigasi dari posisi Anda saat ini kembali ke titik awal trek aktif di sepanjang jalur yang Anda tempuh.

- 1 Pilih  > **Tracks** > **Backtrack**.
- 2 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 15).
Trolling motor menavigasi kembali ke titik awal trek aktif di sepanjang jalur yang Anda tempuh ([Bernavigasi](#), halaman 21).

Bernavigasi pada Trek Tersimpan

- 1 Pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Navigate To**.
- 4 Pilih opsi:
 - Untuk menavigasi trek tersimpan awal hingga akhir trek, pilih **Forward**.
 - Untuk menavigasi trek tersimpan dari akhir hingga awal trek, pilih **Backward**.
- 5 Hidupkan propeler ([Menghidupkan dan Mematikan Propeler](#), halaman 15).
Trolling motor bergerak di sepanjang trek tersimpan ke arah yang dipilih ([Bernavigasi](#), halaman 21).

Melihat Detail Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Review**.

Mengedit Nama Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Edit**.
- 4 Berikan nama baru untuk trek tersimpan.

Menghapus Trek Tersimpan

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Tracks** > **Saved Tracks**.
Daftar berisi sepuluh trek tersimpan terdekat akan ditampilkan.
- 2 Pilih trek tersimpan.
- 3 Pilih **Delete**.

Pengaturan

Pengaturan Trolling Motor

Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor**.

Wi-Fi: Mengatur preferensi jaringan nirkabel untuk trolling motor (*Pengaturan Jaringan Nirkabel, halaman 27*).

Calibrate: Mengalibrasi kompas trolling motor (*Mengalibrasi Kompas Trolling Motor, halaman 19*) dan mengatur offset haluan trolling motor.

Steering Mode: Mengatur fungsi pedal kaki Power Steer dalam mengarahkan kapal (*Menukar Respons Kemudi, halaman 35*).

MOB Tag Override Mode: Aktifkan agar propeler tetap berfungsi meski koneksi motor dengan tag MOB terputus (*Menonaktifkan Tag MOB, halaman 32*).

Programmable Keys: Mengatur ulang fungsi tuas pada pedal kaki Power Steer (*Mengubah Fungsi Tuas Pedal Kaki, halaman 35*).

Units: Mengatur unit pengukuran.

Battery Management: Menetapkan pengaturan yang berkaitan dengan baterai trolling motor (*Pengaturan Manajemen Baterai, halaman 27*).

Beep: Menonaktifkan atau mengaktifkan suara notifikasi autopilot.

Auto Power On: Menghidupkan trolling motor saat Anda memberikan daya ke sistem.

Heading Hold: Mengatur setelan tahan haluan (*Mengubah Karakteristik Heading Hold, halaman 21*).

Nav. Arrival: Mengatur karakteristik trolling motor saat mencapai akhir suatu rute. Pada pengaturan Anchor Lock, trolling motor akan ditahan posisinya dengan menggunakan fitur kunci jangkar saat kapal mencapai akhir rute. Pada pengaturan Manual, baling-baling dinonaktifkan ketika kapal mencapai akhir suatu rute.

PERHATIAN

Saat menggunakan Manual untuk pengaturan Nav. Arrival, Anda harus siap untuk mengontrol perahu.

Anchor Gain: Mengatur tingkat respons autopilot saat dalam mode kunci jangkar (*Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis, halaman 20*).

Navigation Gain: Mengatur tingkat respons autopilot saat dalam mode autopilot lainnya (*Menyesuaikan Respons Pilot Otomatis, halaman 20*).

Clear User Data: Menghapus semua titik acuan, rute, trek, dan trek aktif tersimpan.

CATATAN: Jika terhubung ke chartplotter, pilihan ini akan membersihkan data pengguna di trolling motor dan chartplotter yang terhubung.

Restore Defaults: Mereset pengaturan trolling motor ke nilai default pabrik.

CATATAN: Mengembalikan ke pengaturan default tidak akan menghapus data pengguna pada motor trolling atau pada chartplotter terhubung.

Clear Diagnostics: Menghapus data yang dihasilkan sistem dan disimpan pada trolling motor untuk keperluan pemecahan masalah.

Pengaturan Jaringan Nirkabel

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi**.

CATATAN: Mode Wi-Fi® yang aktif ditampilkan di bagian atas layar.

Mode: Mengatur mode Wi-Fi. Anda dapat menonaktifkan teknologi Wi-Fi, bergabung dengan jaringan chartplotter, atau membuat titik akses nirkabel untuk menggunakan aplikasi ActiveCaptain ([Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain, halaman 27](#)).

Setup > Name: Mengatur nama titik akses nirkabel pada trolling motor (khusus mode ActiveCaptain).

Setup > Password: Mengatur kata sandi untuk titik akses nirkabel pada trolling motor (khusus mode ActiveCaptain).

Pengaturan Manajemen Baterai

Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Battery Management**.

Indicator: Mengatur tampilan indikator baterai trolling motor ke ikon atau nilai tegangan numerik.

Battery Setup: Mengatur jenis baterai yang terhubung ke trolling motor, yang membantu menghitung status baterai yang dilaporkan.

Pengaturan Remote Kontrol

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Remote Control**.

Backlight: Menyesuaikan pengaturan lampu latar. ([Pengaturan Lampu Latar, halaman 27](#))

Beep: Mengatur beeper agar berbunyi saat tombol ditekan dan alarm berbunyi.

Auto Power Off: Mengatur durasi waktu sebelum remote kontrol nonaktif secara otomatis.

Calibrate: Mengalibrasi remote kontrol untuk fitur kontrol gerakan ([Mengalibrasi Remote Kontrol, halaman 18](#)).

Pairing: Memasangkan remote kontrol dengan trolling motor ([Menghubungkan Remote Kontrol, halaman 18](#)).

Language: Mengatur bahasa teks tampilan.

Restore Defaults: Mengatur ulang remote kontrol ke pengaturan standar pabrik. Tindakan ini akan mengembalikan pengaturan konfigurasi default pada remote kontrol, namun tidak menghapus data pengguna yang telah disimpan.

Pengaturan Lampu Latar

Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Remote Control** > **Backlight**.

Keys: Mengatur lampu latar untuk menyala saat tombol ditekan.

Alarms: Mengatur lampu latar untuk menyala jika alarm berbunyi pada remote kontrol.

Timeout: Mengatur durasi waktu sebelum lampu latar mati.

Brightness: Mengatur tingkat kecerahan lampu latar.

Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain

Anda dapat menghubungkan perangkat seluler ke trolling motor menggunakan aplikasi ActiveCaptain. Aplikasi ini mempermudah dan mempercepat Anda untuk berinteraksi dengan trolling motor dan memperbarui perangkat lunak perangkat.

- 1 Di remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Wi-Fi** > **Mode** > **ActiveCaptain** > **Setup**.
- 2 Masukkan nama dan kata sandi untuk jaringan ini.
- 3 Instal dan buka aplikasi ActiveCaptain dari App Store di perangkat seluler Anda.
- 4 Dekatkan perangkat seluler ke trolling motor.
- 5 Dari pengaturan perangkat seluler Anda, buka halaman koneksi Wi-Fi dan hubungkan ke perangkat dengan menggunakan nama dan kata sandi yang Anda masukkan di langkah sebelumnya.

Menghubungkan ke Chartplotter

Chartplotter Garmin yang kompatibel harus memiliki versi perangkat lunak terbaru yang diinstal sebelum Anda dapat menghubungkan trolling motor.

CATATAN: Anda dapat memeriksa daftar perangkat Garmin yang kompatibel di garmin.com/force_current/compatible/ untuk memastikan chartplotter Anda mendukung trolling motor.

Anda dapat menghubungkan trolling motor secara nirkabel ke chartplotter Garmin yang kompatibel. Setelah terhubung ke chartplotter yang kompatibel, Anda dapat mengontrol trolling motor dari chartplotter.

- 1 Aktifkan chartplotter dan trolling motor.
- 2 Pastikan chartplotter menjalankan jaringan nirkabel.

CATATAN: Jika Anda memiliki beberapa chartplotter yang terpasang, hanya satu yang dapat menjadi host jaringan nirkabel. Lihat panduan pemilik chartplotter Anda untuk informasi selengkapnya.

- 3 Di chartplotter, pilih **Pengaturan > Komunikasi > Perangkat Nirkabel > Garmin Trolling Motor > Mulai.**

- 4 Di panel layar trolling motor, tekan  tiga kali untuk masuk ke mode penghubungan.

Lampu indikator LED  di trolling motor akan menyala biru saat mencari koneksi ke chartplotter, dan akan berubah hijau saat koneksi berhasil.

Pesan konfirmasi akan muncul pada chartplotter jika koneksi berhasil.

- 5 Setelah chartplotter dan trolling motor berhasil terhubung, aktifkan bilah trolling motor chartplotter untuk mengontrol motor.

Lihat versi terbaru panduan pemilik chartplotter Anda untuk mendapat petunjuk pengoperasian lengkap.

Menghubungkan ke Jam Tangan Garmin

Anda dapat menghubungkan trolling motor secara nirkabel ke jam tangan Garmin yang kompatibel, dan mengontrol trolling motor menggunakan aplikasi Trolling Motor di jam tangan.

CATATAN: Anda dapat melihat daftar perangkat Garmin yang kompatibel di garmin.com/force_current/compatible/ untuk memastikan jam Anda mendukung trolling motor.

Kali pertama Anda menghubungkan trolling motor ke jam tangan, Anda harus menghubungkan jam tangan dan motor. Setelah dihubungkan, jam tangan akan terhubung ke motor secara otomatis saat motor dinyalakan dan berada dalam jangkauan.

- 1 Pastikan motor trolling dinyalakan dan kontrol jarak jauh terhubung ke trolling.
- 2 Dekatkan jam tangan Garmin yang kompatibel dalam jarak 3 m (10 ft.) dari trolling motor.
- 3 Di jam tangan, tahan **MENU**.
- 4 Pilih **Sensor & Aksesoris > Tambah Baru > Trolling Motor**
- 5 Di panel layar trolling motor, tekan  tiga kali untuk masuk ke mode penghubungan.  di panel tampilan motor trolling menyala biru saat mencari koneksi, dan akan berubah dengan menyala hijau jika koneksi berhasil.
- 6 Konfirmasi kode penghubungan yang ditampilkan di jam tangan dan di remote kontrol yang terhubung. Anda dapat menekan **START** dan memilih Trolling Motor dari daftar aktivitas dan aplikasi untuk membuka kontrol motor trolling.

Pembaruan Perangkat Lunak

Anda dapat mengunjungi garmin.com/support/software/marine/ untuk menemukan informasi tentang pembaruan perangkat lunak terbaru untuk perangkat kelautan Garmin Anda.

Memperbarui Perangkat Lunak dengan Aplikasi ActiveCaptain

Anda dapat mengunjungi garmin.com/videos/trolling_motor_update/ dan menonton video untuk membantu proses pembaruan perangkat lunak.

PEMBERITAHUAN

Aplikasi mungkin perlu mengunduh file berukuran besar untuk pembaruan perangkat lunak. Periksa batas data reguler atau biaya yang mungkin dikenakan penyedia layanan internet Anda. Hubungi penyedia layanan internet Anda untuk informasi selengkapnya mengenai batas atau biaya data.

Proses instalasi akan berlangsung beberapa menit.

CATATAN: Untuk memperbarui motor trolling, Anda harus menghubungkan perangkat seluler Anda langsung ke jaringan Wi-Fi khusus pada motor trolling menggunakan aplikasi ActiveCaptain.

- 1 Jika perlu, siapkan trolling motor yang akan digunakan dengan aplikasi ActiveCaptain app ([Menghubungkan ke Perangkat Seluler dengan Aplikasi ActiveCaptain, halaman 27](#)).
- 2 Hubungkan perangkat seluler ke jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
Menghubungkan ke jaringan Wi-Fi pada trolling motor akan memberikan informasi yang diperlukan ke aplikasi untuk mengunduh file pembaruan yang sesuai.
- 3 Buka aplikasi ActiveCaptain.
- 4 Putuskan perangkat seluler dari jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
- 5 Sambungkan perangkat seluler ke internet.
- 6 Dari aplikasi ActiveCaptain, pilih **Perangkat Kelautan Saya > Unduh**.

CATATAN: Opsi untuk mengunduh pembaruan hanya ditampilkan jika pembaruan perangkat lunak tersedia untuk perangkat Anda.

Aplikasi ActiveCaptain akan mengunduh file pembaruan ke perangkat seluler.

- 7 Sambungkan kembali perangkat seluler ke jaringan khusus Wi-Fi pada trolling motor.
Pembaruan tersebut akan ditransfer ke trolling motor. Penyelesaian proses ini memerlukan waktu hingga 30 menit. Lampu indikator kecepatan motor pada panel tampilan motor trolling berkedip untuk menunjukkan perangkat lunak sedang diperbarui.

CATATAN: Jika transfer selesai tetapi lampu panel tampilan motor trolling tidak berkedip, Anda harus mematikan motor trolling dan menghidupkannya lagi untuk menjalankan pembaruan.

- 8 Pastikan remote kontrol aktif dan tersambung.
Setelah pembaruan perangkat lunak trolling motor selesai, jika pembaruan untuk remote kontrol tersedia, lampu indikator kecepatan berkedip, dan hitungan mundur akan dimulai di remote kontrol. Di akhir hitungan mundur, remote kontrol akan menampilkan  setelah menyelesaikan proses pembaruan. Penyelesaian proses ini memerlukan waktu hingga 5 menit.
- 9 Pastikan pedal kaki telah dinyalakan dan terhubung.
Setelah pembaruan perangkat lunak trolling motor selesai, jika tersedia pembaruan untuk pedal kaki, lampu indikator pada pedal kaki akan menyala ungu saat menyelesaikan proses pembaruan. Ketika lampu indikator mati, maka pembaruan selesai.

Tag MOB

Tag Man Overboard (MOB) adalah aksesori yang disertakan untuk membantu memastikan keselamatan saat Anda meninggalkan kayak. Jika tag MOB diaktifkan dan dihubungkan dengan trolling motor, propeler akan otomatis berhenti saat tag MOB terbenam.

PERINGATAN

Anda harus mengenakan tag MOB pada tubuh Anda serta memastikan tag dalam keadaan menyala dan telah dihubungkan dengan trolling motor agar fitur penghentian motor otomatis MOB dapat berfungsi sebagaimana mestinya. Jika tag MOB tidak dinyalakan, dihubungkan, dan dikenakan pada tubuh Anda, atau jika tag MOB tidak terendam, trolling motor tidak akan menghentikan propeler secara otomatis. Meninggalkan kayak sebelum propeler berhenti berputar dapat mengakibatkan cedera serius atau membahayakan keselamatan.

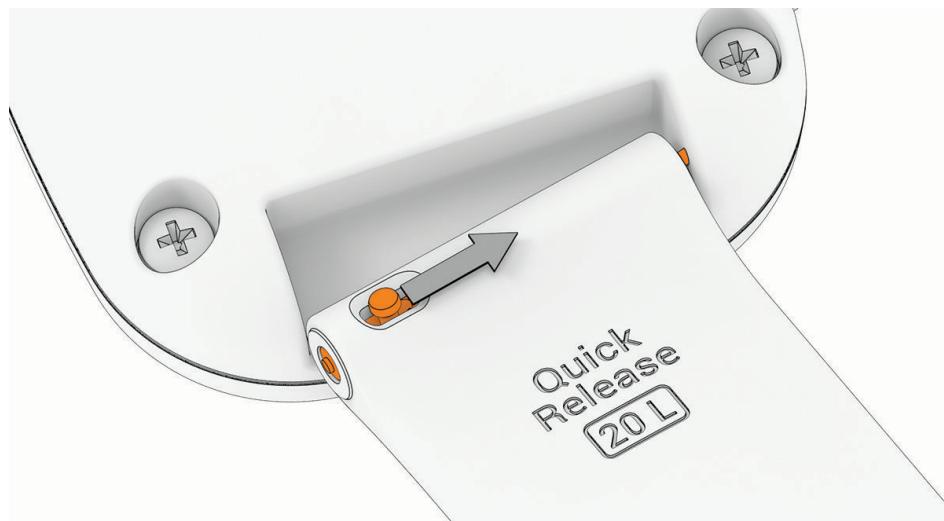


1	Tombol daya dan antarmuka: <ul style="list-style-type: none">• Tekan untuk memeriksa status dan tingkat baterai tag.• Tahan untuk mengaktifkan atau menonaktifkan tag.
2	Tombol MOB: <ul style="list-style-type: none">• Tahan untuk menghentikan propeler.• Setelah kembali ke kayak, tekan untuk menghapus status MOB dan melanjutkan pengoperasian motor secara normal.
	 PERINGATAN <p>Anda harus memastikan area di sekitar motor trolling jelas sebelum melanjutkan pengoperasian motor secara normal. Melanjutkan operasi normal sementara yang lain berada di dekat motor trolling bisa mengakibatkan cedera serius atau membahayakan keselamatan.</p>
	TIP: Anda juga dapat menghapus status MOB dengan menekan tombol MOB OVERRIDE pada trolling motor atau dengan mengabaikan pesan status pada remote kontrol atau pada chartplotter yang terhubung.
	Saat Anda menekan tombol daya, warna LED menunjukkan status koneksi tag: <ul style="list-style-type: none">• Hijau: terhubung.• Merah: tidak terhubung.
	Saat Anda menekan tombol daya, warna LED menunjukkan status baterai tag: <ul style="list-style-type: none">• Hijau: tingkat baterai tinggi.• Oranye: tingkat baterai sedang.• Merah: tingkat baterai rendah.

Memasang Band atau Kait Carabiner

Tag MOB dilengkapi dengan kait carabiner, gelang tangan, dan gantungan kunci apung. Anda dapat menggunakan kait carabiner untuk mengaitkan tag MOB ke pakaian Anda, atau memasangnya ke gelang tangan untuk dikenakan di pergelangan tangan. Anda juga dapat memasang gantungan kunci apung ke carabiner atau gelang tangan agar tag MOB tidak tenggelam jika tidak sengaja jatuh ke air. Ikuti langkah berikut untuk memasang gelang tangan atau kait carabiner ke tag MOB.

- 1 Masukkan salah satu ujung batang pegas pada tali atau kait carabiner ke salah satu lubang pada tag MOB.
- 2 Geser pin pelepas cepat untuk menarik kembali ujung lainnya dari batang pegas.



- 3 Sejajarkan batang pegas dengan lubang lainnya pada tag MOB, lalu lepaskan pinnya.

Menyalakan dan Mematikan Tag MOB

Apabila Anda tidak menggunakan trolling motor, Anda dapat mematikan tag MOB untuk memperpanjang masa pakai baterai.

PEMBERITAHUAN

Anda harus menyalaikan tag MOB sebelum dapat berkomunikasi dengan trolling motor.

- Jika tag MOB mati, tahan tombol daya di sisi tag selama setidaknya dua detik.  dan  berkedip hijau dua kali untuk menunjukkan bahwa tag MOB sudah menyala.
- Jika tag MOB menyala, tahan tombol daya di sisi tag selama setidaknya 4 detik.  dan  berkedip merah dua kali untuk menunjukkan bahwa tag MOB sudah mati.

Menghubungkan Tag MOB dengan Trolling Motor Force Current

Tag MOB yang disertakan dengan trolling motor Force Current telah terhubung secara otomatis dengan trolling motor. Ikuti langkah berikut untuk menghubungkan tag MOB baru dengan trolling motor.

- 1 Pastikan trolling motor telah dinyalakan.
- 2 Tahan tombol daya di bagian samping tag MOB untuk menyalaikannya. Ikon  pada tag MOB akan berkedip merah.
- 3 Pada motor trolling, tekan  tiga kali. Indikator LED  akan berkedip biru saat motor mencari koneksi.
- 4 Pastikan tag MOB berada dalam jarak 1 m (3 ft.) dari trolling motor.
- 5 Tekan tombol daya pada tag MOB tiga kali dengan cepat. Ikon  pada tag MOB akan berkedip biru saat mencari koneksi.

Setelah koneksi berhasil, LED status  pada motor trolling akan menyala hijau.

Menonaktifkan Tag MOB

Jika trolling motor kehilangan koneksi ke tag MOB, tetapi Anda belum meninggalkan kayak, Anda dapat menonaktifkan fungsi MOB untuk sementara waktu guna melanjutkan pengoperasian secara normal.

PERINGATAN

Anda harus memastikan area di sekitar motor trolling jelas sebelum melanjutkan pengoperasian motor secara normal. Melanjutkan operasi normal sementara yang lain berada di dekat motor trolling bisa mengakibatkan cedera serius atau membahayakan keselamatan.

Setelah motor kehilangan koneksinya dengan tag MOB, dan propeler berhenti berputar, pilih opsi:

- Pada remote trolling motor, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **MOB Tag Override Mode**.
- Tahan tombol MOB OVERRIDE di bagian atas rumah trolling motor selama lima detik.

Trolling motor akan mengeluarkan bunyi bip panjang saat Anda mengaktifkan atau menonaktifkan MOB Tag Override Mode. Trolling motor akan berbunyi secara berkala, dan LED status  akan berkedip kuning saat MOB Tag Override Mode aktif.

Jika tag MOB berhasil dipulihkan dan terhubung kembali ke trolling motor, trolling motor akan secara otomatis menonaktifkan MOB Tag Override Mode. Untuk melanjutkan pengoperasian normal, Anda harus menekan tombol MOB pada tag MOB, atau menutup pesan MOB di remote kontrol atau chartplotter yang terhubung.

Mengganti Baterai Tag MOB

PERINGATAN

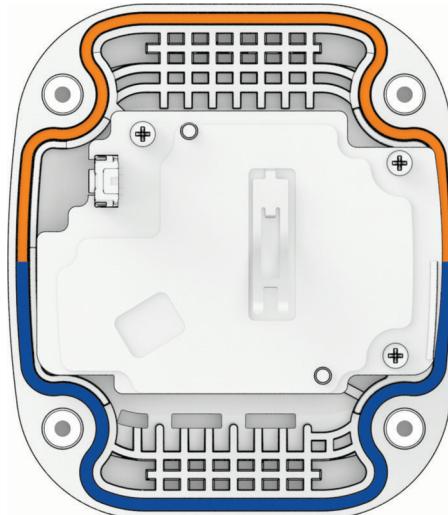
Lihat panduan *Informasi Penting Produk dan Keamanan* dalam kotak produk untuk peringatan produk dan informasi penting lainnya.

PEMBERITAHUAN

Tag MOB menggunakan baterai sel koin CR2032 3V. Anda harus menginstal baterai sel koin CR2032 3V yang baru sebagai pengganti. Penggunaan jenis baterai lain tidak didukung.

Anda sebaiknya membeli baterai pengganti hanya dari produsen berkualitas tinggi dan penjual tepercaya. Menggunakan baterai berkualitas rendah dapat menyebabkan penurunan kinerja produk dan berkurangnya masa pakai baterai, khususnya pada suhu rendah. Jangan gunakan baterai isi ulang. Baterai isi ulang mungkin memiliki spesifikasi tegangan lebih tinggi dan dapat menyebabkan kerusakan permanen pada perangkat.

- 1 Menggunakan obeng Phillips #1, longgarkan empat baut penahan untuk melepaskan penutup belakang.



- 2 Angkat perlahan tab putih untuk melepaskan baterai dari penutup belakang.

- 3 Letakkan baterai baru di penutup belakang, dengan sisi positif (+) menghadap ke bawah.
- 4 Pastikan gasket karet di penutup depan tag MOB tidak rusak dan terpasang dengan rapat. Gasket harus dipasang sesuai arah pemasangan yang tepat.

PEMBERITAHUAN

Jika gasket tidak dipasang dengan benar, maka tidak akan terbentuk segel yang rapat, sehingga dapat menyebabkan kegagalan fungsi tag MOB saat terkena air. Hubungi dukungan produk Garmin untuk informasi tentang pembelian gasket pengganti.

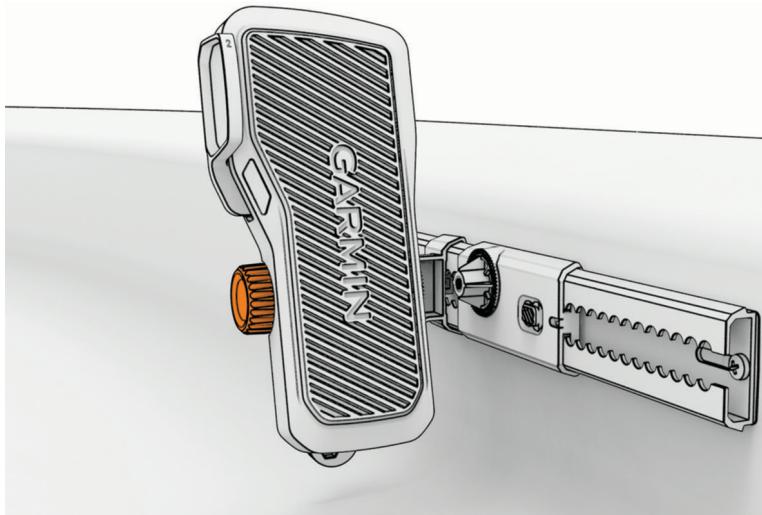
Setelah mengganti baterai, Anda mungkin perlu menghubungkan tag MOB lagi ([Menghubungkan Tag MOB dengan Trolling Motor Force Current, halaman 31](#)).

Pedal Kaki Power Steer

Pedal kaki Power Steer merupakan aksesoris opsional yang disertakan dalam beberapa model.

Memasang Pedal pada Rel

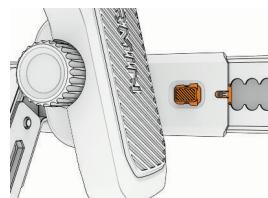
- 1 Sejajarkan sekrup di bagian luar pedal dengan soket berulir di dudukan pedal pada rel, dan putar kenop di sisi lain pedal searah putaran jarum jam untuk memasang pedal pada dudukan pedal.



- 2 Miringkan pedal ke depan dan belakang untuk memeriksa jangkauan gerakannya, dan sesuaikan sudut pedal jika perlu.
- 3 Jika perlu, tekan tombol di dudukan pedal dan geser di sepanjang rel untuk memosisikan pedal dalam jarak yang nyaman.

PEMBERITAHUAN

Jangan menggerakkan dudukan pedal sepenuhnya ke salah satu ujung rel pedal. Jika dudukan pedal tumpang tindih dengan salah satu sekrup dudukan rel pedal, pedal mungkin menjadi sulit digerakkan.



- 4 Ulangi langkah untuk pedal lainnya.

TIP: Anda dapat memeriksa tanda di tempat pedal terhubung ke dudukan pedal untuk memastikan kedua pedal dipasang pada sudut yang sama.

PEMBERITAHUAN

Anda harus melepaskan pedal dari dudukan pedal sebelum mengangkut kayak. Pedal bisa longgar selama pengangkutan dan menyebabkan kerusakan properti.

Mengemudi dengan Pedal Kaki

PERINGATAN

Pelajari untuk mengoperasikan pedal kaki di perairan terbuka yang tenang dan bebas bahaya. Mulai dengan pergerakan kecil hingga Anda merasa nyaman dengan respons pedal.

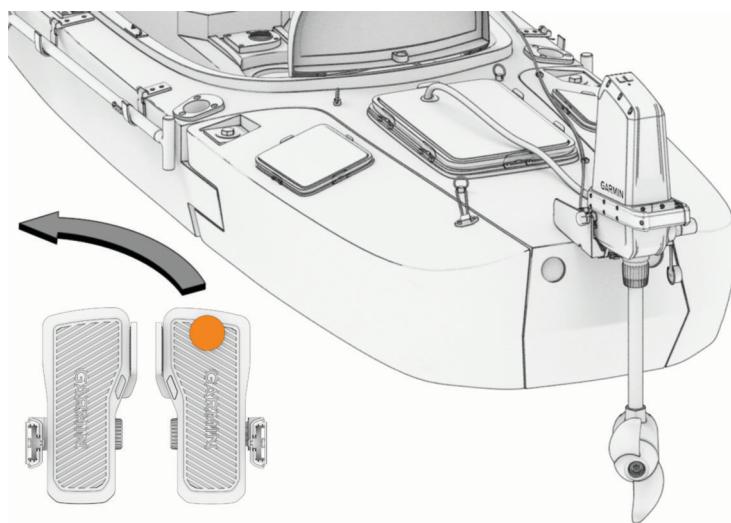
Anda dapat memiringkan setiap pedal ke depan atau ke belakang dari posisi netral. Makin jauh Anda memiringkan pedal ke salah satu arah, makin cepat propeler akan berputar. Posisi gabungan kedua pedal menentukan sudut motor penggerak propeler.

- Untuk bergerak maju, miringkan kedua pedal ke depan.
- Untuk bergerak mundur, miringkan kedua pedal ke belakang.

PERINGATAN

Ketika menggunakan motor trolling untuk memundurkan kayak, kayak bisa saja berputar tak terduga, akibat lambung perahu yang mengganggu dorongan motor. Anda harus selalu waspada dan memahami kondisi area sekitar saat menggunakan motor untuk memundurkan kayak untuk menghindari kemungkinan cedera atau kerusakan produk yang disebabkan oleh benturan yang tidak disengaja.

- Untuk berbelok ke kiri, miringkan pedal kanan ke depan sambil menjaga pedal kiri tetap dalam posisi netral.



Bagian depan motor penggerak propeler akan berputar ke kanan sehingga kayak akan berbelok ke kiri.

- Untuk berbelok ke kanan, miringkan pedal kiri ke depan sambil menjaga pedal kanan tetap dalam posisi netral.

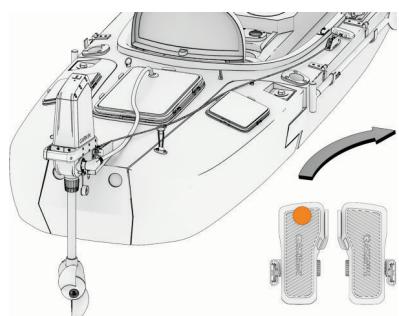
Bagian depan motor penggerak propeler akan berputar ke kiri sehingga kayak akan berbelok ke kanan.

- Untuk membelokkan kayak dengan sudut yang lebih tajam, miringkan satu pedal ke depan dan pedal lainnya ke belakang.

Bagian depan motor penggerak propeler dapat berputar hingga 90 derajat, tergantung pada perbedaan sudut antara kedua pedal.

CATATAN: Pada sudut kemudi lebih dari 45 derajat, kecepatan motor penggerak propeler akan dibatasi secara otomatis untuk mengurangi turbulensi.

Anda dapat menukar respons pedal kanan dan kiri untuk meniru sistem kemudi berbasis kabel ([Menukar Respons Kemudi, halaman 35](#)).



Menukar Respons Kemudi

Secara default, pedal kaki Power Steer dirancang untuk meniru sistem kemudi diferensial, seperti pada mesin pemotong rumput zero-turn. Anda dapat menukar respons pedal kanan dan kiri untuk meniru sistem kemudi berbasis kabel.

1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Steering Mode**.

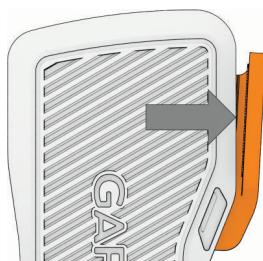
2 Pilih **Rudder**.

Anda dapat memilih Zero-Turn untuk memulihkan ke mode kemudi default.

Menggunakan Tuas Pedal Kaki

Anda dapat menggunakan tuas pada setiap pedal kaki untuk mengaktifkan mode autopilot.

- Untuk mengaktifkan atau menonaktifkan **Heading Hold**, tekan tuas pada pedal kiri.
- Untuk mengaktifkan atau menonaktifkan **Anchor Lock**, tekan tuas pada pedal kanan.



Mengubah Fungsi Tuas Pedal Kaki

1 Pada remote kontrol, pilih  > **Settings** > **Trolling Motor** > **Programmable Keys**.

2 Pilih opsi:

- Untuk mengonfigurasi tuas pada pedal kanan, pilih **Right Pedal**.
- Untuk mengonfigurasi tuas pada pedal kiri, pilih **Left Pedal**.

3 Pilih opsi:

- Untuk menonaktifkan tuas pedal kaki, pilih **None**.
- Untuk mengaktifkan atau menonaktifkan Kunci Jangkar saat menekan tuas pedal, pilih **Anchor Lock**.
- Untuk mengaktifkan atau menonaktifkan Tahan Haluan saat menekan tuas pedal, pilih **Heading Hold**.
- Untuk menandai titik acuan di lokasi Anda saat ini ketika menekan tuas pedal, pilih **Mark Waypoint**.

Menghubungkan Pedal Kaki

Jika pedal kaki disertakan dengan trolling motor, pedal telah terhubung secara otomatis dengan trolling motor. Ikuti langkah berikut untuk menghubungkan set pedal kaki yang baru.

Anda harus menghubungkan setiap pedal secara terpisah.

1 Pastikan trolling motor telah dinyalakan.

2 Di trolling motor, tekan  tiga kali untuk masuk ke mode penghubungan. Indikator LED  akan menyala biru saat mencari koneksi.

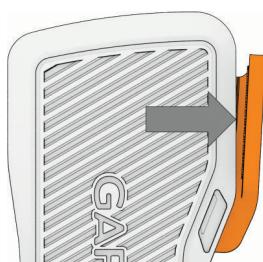
3 Dekatkan pedal kaki ke trolling motor dalam jarak 1 m (3 ft.).

4 Dorong tiga kali tuas pada pedal kaki.

Lampu indikator LED di pedal kaki akan menyala biru saat mencari koneksi, dan menyala hijau saat koneksi berhasil.

5 Ulangi langkah 2 hingga 4 untuk memasang pedal lainnya.

TIP: Sebagai pengujian, saat tuas pedal ditekan, lampu indikator LED akan berkedip hijau jika pedal telah terhubung ke motor, atau berkedip merah jika belum terhubung.



Memasang Baterai di Pedal Kaki

Setiap pedal kaki beroperasi menggunakan dua baterai AA (tidak disertakan). Gunakan baterai litium untuk hasil terbaik.

TIP: Anda dapat menekan tuas pedal dua kali untuk menguji level. Lampu indikator LED pada pedal akan menyala hijau, kuning, atau merah untuk menunjukkan tingkat baterai secara umum.

- 1 Di pedal kaki, putar D-ring berlawanan arah jarum jam, kemudian tarik penutup untuk melepaskannya.
- 2 Masukkan dua baterai AA ke kutub yang sesuai.
- 3 Pasang kembali penutup baterai, lalu putar D-ring searah jarum jam.
- 4 Ulangi langkah ini untuk pedal lainnya.

LED Status

LED pada setiap pedal kaki Power Steer akan menyala untuk menunjukkan status pedal.

Hijau	Pedal kaki terhubung ke trolling motor, dan perintah tuas diaktifkan.
Biru	Pedal kaki sedang dalam mode pemasangan.
Putih	Pedal kaki terhubung dan dalam posisi netral.
	Pedal kaki sedang menginstal pembaruan perangkat lunak.
Ungu	<p>PEMBERITAHUAN</p> <p>Jangan memutus daya ke pedal kaki saat pembaruan perangkat lunak berlangsung karena dapat merusak pedal.</p>
Merah	Tuas pedal kaki diaktifkan, tetapi pedal tidak terhubung ke trolling motor.

Kebutuhan dan Jadwal Pemeliharaan

PEMBERITAHUAN

Setelah menggunakan motor di air asin atau air payau, Anda harus membilas seluruh bagian motor dengan air bersih dan menyemprotkan silikon berbasis air dengan kain lembut. Hindari menyemprotkan semburan air langsung ke motor untuk mencegah masuknya air yang dapat menyebabkan kerusakan produk.

Untuk mempertahankan garansi, Anda harus melakukan tugas pemeliharaan rutin untuk menyiapkan motor Anda di musim ini.

Untuk trolling motor Force Current:

- Periksa ujung tali penarik di bawah kait dudukan, dan buat simpul penghenti baru jika perlu.
- Periksa pergerakan kait dudukan. Jika tidak kembali ke posisi semula dengan lancar, bersihkan dan lumasi kait dudukan tersebut.
- Periksa ujung tali penarik pada handel penarik, dan buat simpul penghenti baru jika perlu.
- Periksa katrol tali pada dudukan motor dan pengikat, lalu pastikan keduanya dapat berputar dengan bebas. Bersihkan atau ganti komponen yang rusak jika perlu.
- Periksa handel penarik, dan ganti jika terdapat retakan atau tanda-tanda keausan lainnya.
- Periksa seluruh panjang tali penarik untuk memastikan tidak ada serat tali yang mulai terurai atau menunjukkan tanda-tanda keausan lainnya. Ganti jika perlu.
- Periksa mata bantalan dan pengikat. Kencangkan sekrup pemasangan jika perlu. Ganti mata bantalan dan pengikat jika terdapat retakan atau tanda-tanda keausan lainnya.
- Periksa sekrup yang menahan dudukan ke kayak. Kencangkan atau ganti sekrup jika perlu.
- Periksa kondisi permukaan pemasangan di sekitar area dudukan. Jika terdapat tanda-tanda keausan, pertimbangkan untuk memperkuat permukaan pemasangan dan memasang ulang dudukan.
- Periksa dudukan motor, dan ganti jika terdapat retakan atau tanda kerusakan lainnya.
- Periksa kenop pivot motor, dan ganti jika terdapat retakan atau tanda kerusakan lainnya.
- Periksa seluruh panjang kabel daya untuk memastikan tidak ada tanda-tanda keausan, dan ganti jika perlu.
- Periksa konektor kabel daya untuk memastikan tidak ada korosi atau soket yang bengkok. Bersihkan atau ganti kabel jika perlu.
- Periksa apakah penutup konektor daya pada motor terpasang dengan benar untuk melindungi konektornya. Ganti penutup konektor jika perlu.
- Periksa anode pada motor penggerak propeler, dan ganti jika perlu ([Memeriksa Anode Galvanis, halaman 39](#)).
- Periksa propeler untuk memastikan mur propeler dikencangkan hingga 16,27 N·m (12 lbf·ft.).
- Periksa apakah ada tanda-tanda keausan pada propeler. Ganti jika perlu ([Mengganti Propeler, halaman 11](#)).

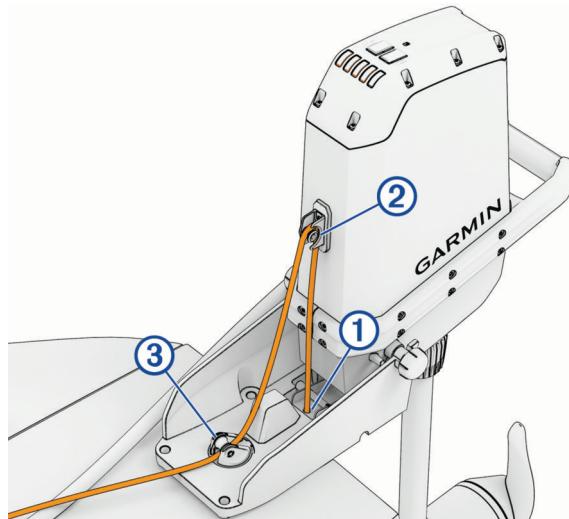
Untuk pedal kaki Power Steer:

- Periksa sekrup yang menahan rel pedal ke kayak. Kencangkan jika perlu.
- Periksa kompartemen baterai di pedal kaki untuk memastikan baterai tidak bocor. Bersihkan kontak baterai jika perlu.

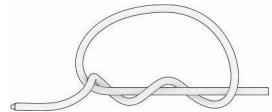
Anda dapat memesan suku cadang dan aksesoris pengganti yang paling umum di garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor. Untuk petunjuk servis dan informasi tentang komponen pengganti, lihat *Panduan Servis Lapangan* di garmin.com/manuals/force_current_trolling_motor.

Mengganti Tali Penarik

- 1 Potong tali yang aus atau rusak dan lepaskan dari motor dan dari handel tali.
- 2 Masukkan salah satu ujung tali melalui kait pelepas logam pada dudukan ①.

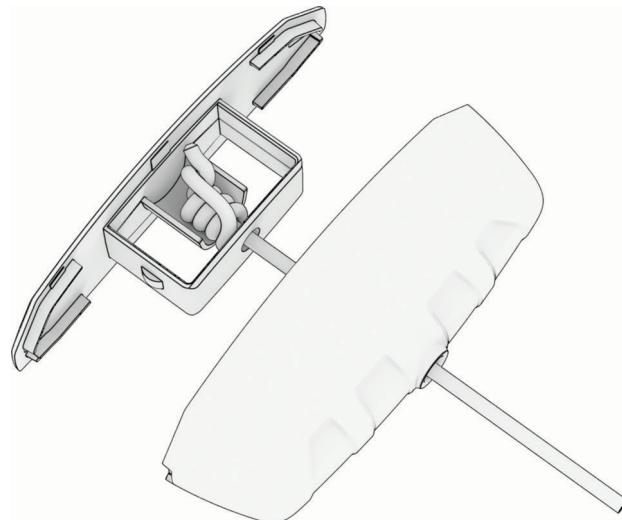


- 3 Buat simpul penghenti pada ujung tali baru di bawah dudukan agar tali tidak terlepas melalui kait pelepas.
- 4 Masukkan tali ke atas melalui lubang tali di bagian depan motor ②.
- 5 Arahkan tali ke bawah dan masukkan melalui katrol putar di dudukan ③.
- 6 Arahkan tali melalui mata bantalan dan pengikat.
- 7 Pasang handel tali pada tali baru ([Memasang Handel Tali](#), halaman 38).



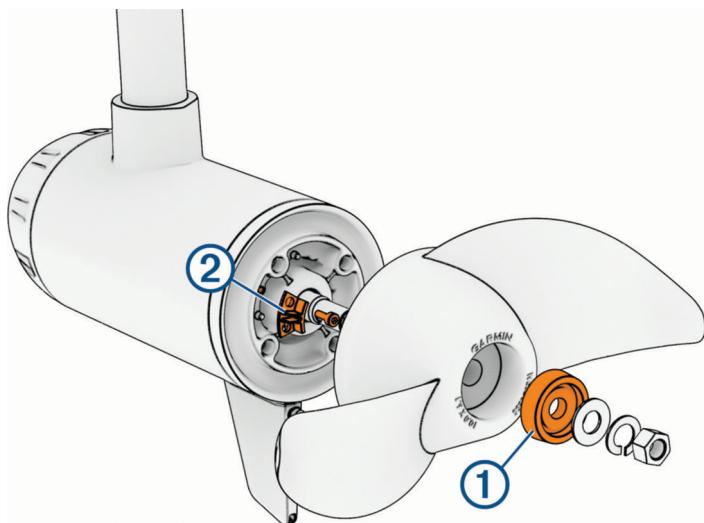
Memasang Handel Tali

- 1 Masukkan ujung tali melalui kedua bagian handel penarik.
 - 2 Rapikan tali sehingga cukup longgar untuk memastikan Anda bisa menjangkaunya dengan mudah dari posisi duduk di kayak.
- TIP:** Kami sarankan untuk memotong tali hingga sekitar 20 cm (8 inci) dari pengikat sehingga handel penarik akan tetap dekat dengan pengikat ketika motor berada dalam posisi terpasang.
- 3 Ikat simpul stopper untuk mengikat tali di bagian dalam handel penarik.
 - 4 Jika perlu, rapikan dan kendurkan ujung tali agar tidak kusut.
 - 5 Pasang kedua bagian handel penarik secara bersamaan.



Memeriksa Anode Galvanis

- 1 Dengan menggunakan soket $9/16$ inci (15 mm), longgarkan mur pada ujung propeler.
- 2 Lepaskan propeler dan singkirkan mur, washer pengunci, dan washer datar.
- 3 Lepaskan dan periksa anode propeler ①.



- 4 Dengan menggunakan kunci L 3 mm, lepaskan dan periksa anode penggerak propeler ②.
- 5 Pilih opsi:
 - Jika anode setengah dari ukuran aslinya atau lebih besar, bersihkan anode dengan sikat kawat atau amplas.

PEMBERITAHUAN

Lepaskan anode dari motor sebelum membersihkannya dengan sikat kawat atau amplas. Membersihkan anode saat terpasang di motor dapat merusak motor, mempercepat korosi, dan memperpendek masa pakai motor.

- Jika anode lebih kecil dari setengah ukuran aslinya, buang anode dan beli pengantinya.

Anda dapat membeli satu set anode pengganti di garmin.com/accessories/force_current_trolling_motor.

PEMBERITAHUAN

Saat memasang kembali propeler pada motor penggerak propeler, kencangkan mur propeler hingga 16,27 N·m (12 lbf·ft.) agar terpasang dengan kuat.

Spesifikasi

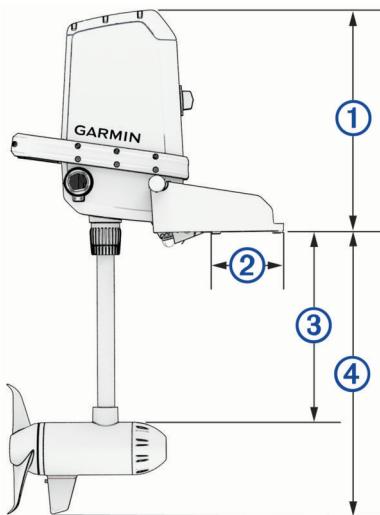
Trolling Motor

Berat	Motor saja: 10,1 kg (22,2 lb) Dengan dudukan dan kabel: 12,6 kg (27,8 lb)
Suhu pengoperasian	Dari -5° hingga 40 °C (dari 23° hingga 104 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Rating air	Rumah sistem kemudi: IEC 60529 IPX7 ⁵ Rumah motor penggerak propeler: IEC 60529 IPX8 ⁶
Jarak aman kompas	91 cm (3 kaki)
Panjang kabel daya	165 cm (5 kaki 5 inci)
Tegangan masuk	Dari 10 hingga 32 Vdc
Nilai ampere input	40 A kontinu
Pemutus (tidak disertakan)	32 VDC atau lebih besar, cocok untuk 40 A kontinu CATATAN: Anda dapat melindungi sistem dengan menggunakan pemutus sirkuit yang lebih besar, tidak melebihi 60 A, jika mengoperasikan pada suhu tinggi atau jika Anda berbagi sirkuit dengan perangkat lain. Anda harus memastikan bahwa rangkaian kabel kapal Anda memenuhi standar kabel laut menggunakan pemutus yang lebih besar sebelum mengubahnya.
Konsumsi daya maksimum	512 W @ 12,8 VDC 1024 W @ 25,6 VDC
Frekuensi nirkabel dan daya transmisi	Maksimum 2,4 GHz @ 19,0 dBm

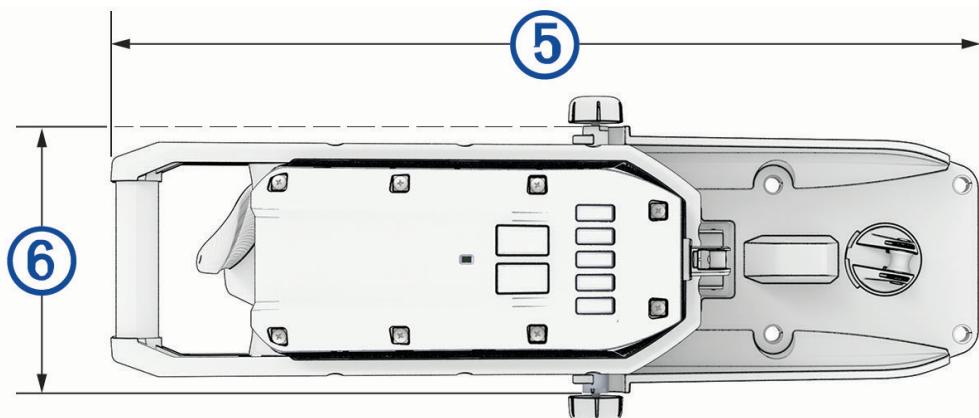
⁵ Tahan terhadap paparan air secara tidak sengaja hingga 1 meter selama 30 menit.

⁶ Tahan terhadap perendaman terus-menerus dalam air hingga kedalaman 3 meter.

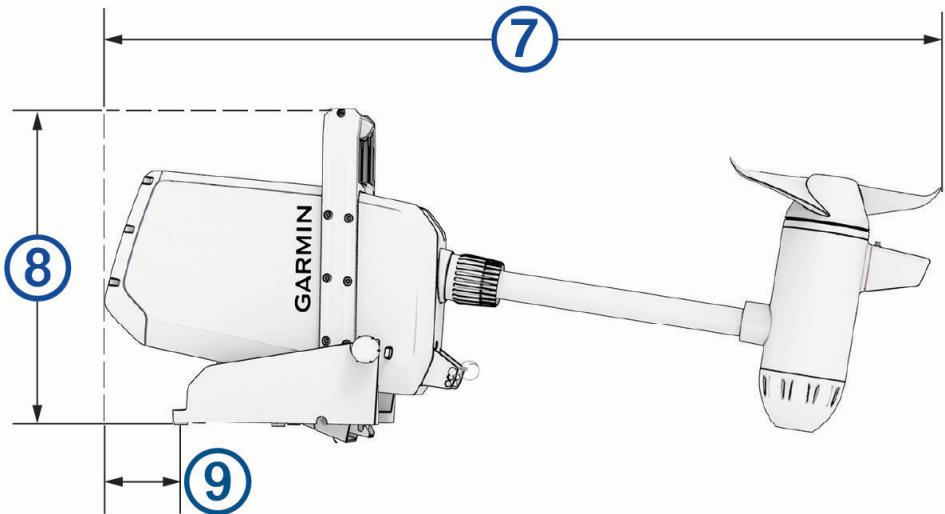
Dimensi



①	431 mm (17 inci)
②	29 mm (1 1/8 inci)
③	Min. 290 mm (11 3/8 inci) Maks. 422 mm (16 5/8 inci)
④	Min. 470 mm (18 1/2 inci) Maks. 602 mm (23 3/4 inci)



⑤	527 mm (20 3/4 inci)
⑥	185 mm (7 5/16 inci)



⑦	1005 mm (39 5/8 inci)
⑧	385 mm (15 3/16 inci)
⑨	112 mm (4 3/8 inci)

Informasi Thrust Motor dan Tarikan Arus

Anda dapat merujuk tabel ini untuk memahami hubungan antara tingkat throttle, daya keluaran, dan konsumsi arus motor. Nilai-nilai ini dikumpulkan berdasarkan pengaturan uji ISO13342, menggunakan propeler Garmin efisiensi tinggi, dalam air yang relatif tenang, dengan motor yang terpasang cukup dalam untuk menyalin, dan dengan toleransi ± 22 N (5 lbf) dan ± 5 A. Tingkat tegangan diukur pada terminal kabel daya trolling motor.

Pengaturan Kecepatan Propeler	Sumber Daya 12,8 VDC			Sumber Daya 25,6 VDC		
	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)
20	36,8	163,8	33,9	56,0	249,1	32,8
19	34,8	154,6	30,8	55,0	244,7	29,4
18	32,3	143,5	27,0	48,7	216,5	24,6
17	29,9	133,1	23,7	44,9	199,8	21,2
16	26,1	116,0	20,2	40,5	180,2	18,1
15	24,8	110,5	17,7	36,7	163,1	15,8
14	21,8	97,1	15,3	33,8	150,1	13,6
13	18,8	83,4	12,9	29,0	129,0	11,3
12	17,7	78,6	11,1	25,7	114,2	9,2
11	15,5	68,9	9,3	22,6	100,5	7,8
10	13,8	61,2	7,8	19,9	88,6	6,3
9	12,3	54,9	6,6	17,2	76,4	5,1
8	10,3	45,6	5,4	14,5	64,5	4,0
7	9,0	40,0	4,3	11,9	53,0	3,1
6	7,1	31,5	3,4	10,0	44,5	2,4
5	6,3	27,8	2,8	8,0	35,6	1,8
4	5,0	22,2	2,2	6,7	29,7	1,4
3	3,9	17,4	1,5	4,2	18,5	0,8
2	2,0	8,9	0,8	2,0	8,9	0,4
1	1,0	4,4	0,4	1,0	4,4	0,2
-1	0,9	4,1	0,4	0,8	3,3	0,2
-2	1,0	4,4	0,7	1,0	4,4	0,4
-3	2,0	8,9	1,2	2,5	11,1	0,8
-4	2,6	11,5	1,8	3,5	15,6	1,3
-5	3,0	13,3	2,4	4,0	17,8	1,6
-6	4,0	17,8	2,8	5,0	22,2	2,1
-7	4,5	20,0	3,8	6,0	26,7	2,7
-8	5,5	24,5	4,7	7,5	33,4	3,4
-9	6,5	28,9	5,7	8,7	38,6	4,1
-10	7,5	33,4	6,9	9,7	43,0	5,0
-11	8,5	37,8	8,4	11,0	48,9	6,1

Pengaturan Kecepatan Propeler	Sumber Daya 12,8 VDC			Sumber Daya 25,6 VDC		
	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)	Thrust (lbs.)	Thrust (N)	Arus (A)
-12	9,5	42,3	10,3	12,5	55,6	7,5
-13	10,7	47,4	11,9	14,3	63,4	8,9
-14	11,8	52,3	13,8	16,0	71,2	10,7
-15	13,8	61,2	16,8	17,8	79,3	12,4
-16	13,8	61,5	19,5	19,5	86,7	14,7
-17	16,0	71,2	22,6	22,2	98,6	17,6
-18	17,8	79,3	26,5	24,3	107,9	20,9
-19	19,8	87,9	32,0	26,8	119,0	23,9
-20	20,5	91,2	33,7	27,5	122,3	25,4

CATATAN: Nilai kecepatan propeler negatif merujuk pada propeler yang beroperasi mundur (*Pendorong Mundur*, halaman 22).

Spesifikasi Kontrol

Dimensi (P×L×T)	152 x 52 x 32 mm (6 x 2 x 1 ¹ / ₄ inci)
Berat	109 g (3,8 ons) tanpa baterai
Bahan	Nilon berisi kaca
Jenis layar	Terlihat di bawah sinar matahari, memory-in-pixel (MIP) transflektif
Resolusi layar	R240 x 240 piksel
Ukuran layar (diameter)	30,2 mm (1 ³ / ₁₆ inci)
Suhu pengoperasian	Dari -15° hingga 55 °C (5° hingga 131 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Jenis baterai	2 AA (tidak termasuk)
Masa pakai baterai	240 jam, penggunaan wajar
Frekuensi radio	Nominal 2,4 GHz @ 10,0 dBm
Rating air	IEC 60529 IPX7 ⁷
Jarak aman kompas	15 cm (6 inci)

⁷ Tahan terhadap paparan air secara tidak sengaja hingga kedalaman 1 m selama maksimal 30 menit.

Spesifikasi

Berat	21,635 g (model warna hitam) 21,222 g (model warna putih)
Jenis baterai	Baterai litium sel koin CR2032
Suhu pengoperasian	Dari -15 hingga 60 °C (dari 5 hingga 140 °F)
Jarak aman kompas	5 cm (1,97 in.)
Rating air	IEC 60529 IPX8 (5 ATM) ⁸
Frekuensi nirkabel dan daya transmisi	2,4 GHz @ +8 dBm nominal

Power Steer Pedal Kaki

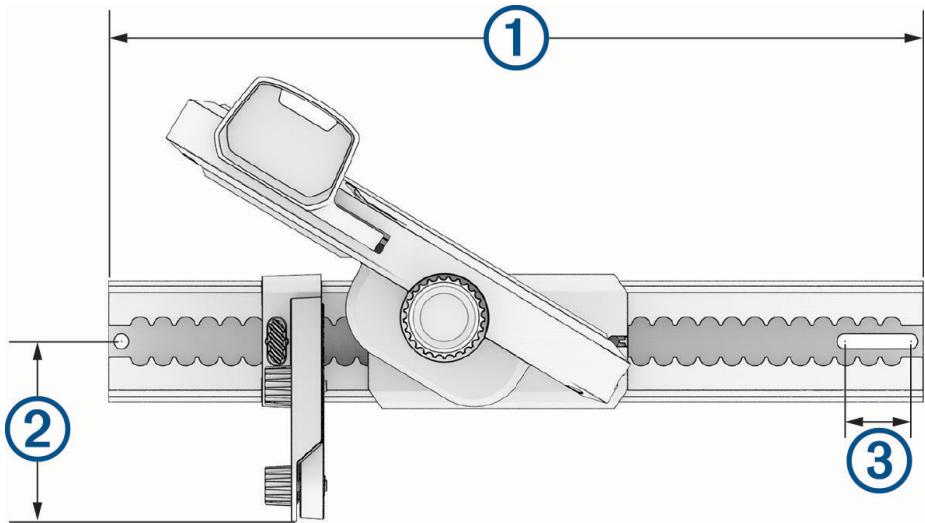
Pedal kaki Power Steer hanya disertakan pada beberapa model.

Bobot (sistem lengkap, termasuk rel)	3,08 kg (6,8 lb.)
Suhu pengoperasian	Dari -5° hingga 40 °C (dari 23° hingga 104 °F)
Suhu penyimpanan	Dari -40° hingga 85 °C (-40° hingga 185 °F)
Rating air	IEC 60529 IPX7 ⁹
Jarak aman kompas	61 cm (24 inci)
Catu Daya	2 baterai AA per pedal
Frekuensi nirkabel dan daya transmisi	Maksimum 2,4 GHz @ 9,1 dBm

⁸ Tahan air hingga kedalaman 50 m selama 30 menit Untuk informasi selengkapnya, kunjungi garmin.com/waterrating

⁹ Tahan terhadap paparan air secara tidak sengaja hingga 1 meter selama 30 menit.

Dimensi



①	394 mm (15 1/2 inci.)
②	87 mm (3 7/16 inci.) minimum (ekstensi stabilizer pendek) 196 mm (7 11/16 inci.) maksimum (ekstensi stabilizer panjang)
③	32 mm (1 1/4 inci.)



④	141 mm (5 9/16 inci.)
⑤	21 mm (13/16 inci.)

Layanan dan Antarmuka Jaringan

Peralatan yang terhubung melalui Wi-Fi dapat menggunakan layanan dan antarmuka jaringan berikut. Antarmuka dan layanan ini diaktifkan secara default, tidak dapat dinonaktifkan, dan diperlukan untuk pengoperasian perlengkapan yang sesuai.

- Layanan milik Garmin
- DHCP
- HTTP
- mDNS
- Telnet

CATATAN: Saat Anda menghubungkan peralatan ke jaringan, informasi pribadi akan disinkronkan dengan peralatan yang baru ditambahkan.

support.garmin.com